



BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ - CERTIFICAT D'ADDITION

COPIE OFFICIELLE

Le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle certifie que le document ci-annexé est la copie certifiée conforme d'une demande de titre de propriété industrielle déposée à l'Institut.

Fait à Paris, le 16 DEC. 2003

Pour le Directeur général de l'Institut
national de la propriété industrielle
Le Chef du Département des brevets

Martine PLANCHE

INSTITUT
NATIONAL DE
LA PROPRIÉTÉ
INDUSTRIELLE

SIEGE
26 bis, rue de Saint Petersburg
75800 PARIS cedex 08
Téléphone : 33 (0)1 53 04 53 04
Télécopie : 33 (0)1 53 04 45 23
www.inpi.fr

THIS PAGE BLANK (USPTO)



26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08
Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 94 86 54

BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



N° 11354*01

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 1/2

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 540 W / 260899

REMISE DES PIÈCES DATE 13 INPI MARSEILLE LIEU N° D'ENREGISTREMENT 0109735 NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI DATE DE DÉPÔT ATTRIBUÉE 20 JUIL. 2001 PAR L'INPI		1 NOM ET ADRESSE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE À QUI LA CORRESPONDANCE DOIT ÊTRE ADRESSÉE OMNIPAT MARCHAND André 24 Place des Martyrs de la Résistance 13100 AIX EN PROVENCE	
V s références pour ce dossier (facultatif) 100155 FR			
Confirmation d'un dépôt par télécopie <input type="checkbox"/> N° attribué par l'INPI à la télécopie			
2 NATURE DE LA DEMANDE		Cochez l'une des 4 cases suivantes	
Demande de brevet		<input checked="" type="checkbox"/>	
Demande de certificat d'utilité		<input type="checkbox"/>	
Demande divisionnaire		<input type="checkbox"/>	
Demande de brevet initiale ou demande de certificat d'utilité initiale		N° _____ Date ____/____/____ N° _____ Date ____/____/____	
Transformation d'une demande de brevet européen Demande de brevet initiale		<input type="checkbox"/> N° _____ Date ____/____/____	
3 TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) Procédé de capture d'une image panoramique au moyen d'un capteur d'image de forme rectangulaire			
4 DÉCLARATION DE PRIORITÉ OU REQUÊTE DU BÉNÉFICE DE LA DATE DE DÉPÔT D'UNE DEMANDE ANTÉRIEURE FRANÇAISE		Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ <input type="checkbox"/> S'il y a d'autres priorités, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
5 DEMANDEUR		<input type="checkbox"/> S'il y a d'autres demandeurs, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
Nom ou dénomination sociale		IMMERVISION INTERNATIONAL PTE LTD	
Prénoms			
Forme juridique			
N° SIREN			
Code APE-NAF			
Adresse	Rue	French Business Centre, Singapore Pte Ltd. 89 Neil Road	
	Code postal et ville	088849 SINGAPOUR	
Pays		SINGAPOUR	
Nationalité		SINGAPOUR	
N° de téléphone (facultatif)			
N° de télécopie (facultatif)			
Adresse électronique (facultatif)			



BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 2/2

20 JUIL 2001 REMISE DES PIÈCES DATE 13 INPI MARSEILLE LIEU N° D'ENREGISTREMENT 0109735 NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI		Réservé à l'INPI DB 530 W / 260899	
Vos références pour ce dossier : <i>(facultatif)</i>		100155 FR	
6 MANDATAIRE			
Nom		MARCHAND	
Prénom		André	
Cabinet ou Société		OMNIPAT	
N° de pouvoir permanent et/ou de lien contractuel			
Adresse	Rue	24 Place des Martyrs de la Résistance	
	Code postal et ville	13100	AIX EN PROVENCE
N° de téléphone <i>(facultatif)</i>		04.42.99.06.60.	
N° de télécopie <i>(facultatif)</i>		04.42.99.06.69.	
Adresse électronique <i>(facultatif)</i>			
7 INVENTEUR (S)			
Les inventeurs sont les demandeurs		<input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non Dans ce cas fournir une désignation d'inventeur(s) séparée	
8 RAPPORT DE RECHERCHE		Uniquement pour une demande de brevet (y compris division et transformati n)	
Établissement immédiat ou établissement différé		<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>	
Paiement échelonné de la redevance		Paiement en trois versements, uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non	
9 RÉDUCTION DU TAUX DES REDEVANCES		Uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Requête pour la première fois pour cette invention (joindre un avis de non-imposition) <input type="checkbox"/> Requête antérieurement à ce dépôt (joindre une copie de la décision d'admission pour cette invention ou indiquer sa référence):	
Si vous avez utilisé l'imprimé «Suite», indiquez le nombre de pages jointes			
10 SIGNATURE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) MARCHAND André - CPI N° 95 0303 OMNIPAT		VISA DE LA PRÉFECTURE OU DE L'INPI 	

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire. Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

PROCEDE DE CAPTURE D'UNE IMAGE PANORAMIQUE AU MOYEN D'UN.
CAPTEUR D'IMAGE DE FORME RECTANGULAIRE

La présente invention concerne l'obtention d'images panoramiques numériques et l'affichage d'images panoramiques sur des écrans d'ordinateurs.

La présente invention concerne notamment un procédé de
5 capture d'une image panoramique numérique, comprenant une étape de projection d'un panorama sur un capteur d'image au moyen d'un objectif fish-eye ayant un angle de champ constant relativement à son axe optique, le capteur d'image étant de forme rectangulaire.

10 La présente invention concerne également un procédé d'affichage sur un écran d'une image panoramique initiale capturée conformément au procédé mentionné ci-dessus.

La figure 1 représente un dispositif classique permettant de réaliser une image panoramique numérique et de
15 la présenter sur un écran d'ordinateur. Le dispositif comprend un appareil de prise de vue numérique 1 équipé d'un objectif fish-eye 2 ayant un angle de champ constant relativement à son axe optique et offrant de préférence un angle solide de capture d'image d'au moins 2π stéradians
20 (soit un angle de champ d'au moins 180°). L'appareil 1 est connecté à un calculateur 5, par exemple un micro-ordinateur, pourvu d'un écran 6. La connexion au micro-ordinateur 5 peut être permanente, par exemple lorsque l'appareil 1 est une caméra vidéo numérique, ou temporaire, par exemple lorsque
25 l'appareil 1 est un appareil photographique numérique pourvu d'une mémoire d'images.

La figure 2 représente schématiquement l'aspect d'une image panoramique 4 projetée sur un capteur d'image numérique 3 au moyen de l'objectif fish-eye 2. Conformément à la norme
30 industrielle la plus répandue pour les appareils photographiques numériques grand public, le capteur d'image 3 est de forme rectangulaire, pour produire des photographies rectangulaires au format 4/3 (format vidéo). L'image du

panorama projetée sur le capteur d'image a la forme d'un disque et est caractéristique de la symétrie axiale des objectifs fish-eye ayant un angle de champ constant relativement à leur axe optique. L'image complète sur le capteur d'image rectangulaire présente ainsi des bords
5 sombres qui seront supprimés lors d'un traitement numérique ultérieur. Cette image numérique rectangulaire comprenant le disque image 4 est délivrée par l'appareil 1 sous forme d'un fichier informatique contenant des points image codés RVBA
10 agencés dans une table à deux dimensions, "R" étant le pixel rouge d'un point image, "V" le pixel vert, "B" le pixel bleu, et "A" le paramètre Alpha ou transparence, les paramètres R, V, B, A étant généralement codés sous 8 bits.

Le fichier image est ensuite transféré dans le micro-ordinateur 5 qui transforme le disque image initial 4 en une
15 image numérique à trois dimensions, puis présente à l'utilisateur un secteur de l'image à trois dimensions dans une fenêtre d'affichage DW occupant tout ou partie de l'écran 6.

20 La figure 3 illustre schématiquement des étapes classiques de transformation de l'image panoramique à deux dimensions en une image panoramique offrant un effet de perspective réaliste. Après suppression des bords noirs de l'image, le micro-ordinateur dispose d'un ensemble de points
25 image formant un disque image 10 de centre O' et d'axes $O'U$ et $O'V$. Les points image du disque image 10 sont transférés dans un espace à trois dimensions défini par un repère orthogonal d'axes OXYZ, l'axe OZ étant perpendiculaire au plan du disque image. Le transfert est assuré par une
30 fonction mathématique mise en oeuvre par un algorithme exécuté par le micro-ordinateur, et conduit à l'obtention d'un ensemble de points image référencés dans le repère OXYZ. Ces points image sont par exemple codés en coordonnées sphériques RVBA(ϕ, θ), ϕ étant la latitude et θ la longitude
35 d'un point image, les angles ϕ et θ étant codés sur 4 à 8 octets (norme IEEE). Ces points image forment une portion de sphère HS couvrant un angle solide d'au moins 2π stéradians relativement au centre O du référentiel. Le micro-ordinateur

dispose ainsi d'une image virtuelle tridimensionnelle dont un secteur 11, correspondant à la fenêtre d'affichage DW mentionnée plus haut, est présenté sur l'écran (fig. 1) en considérant que l'observateur se trouve sur le point central
5 O du système d'axes OXYZ, qui définit avec le centre O" du secteur d'image 11 une direction OO" appelée "direction du regard".

Cette technique d'affichage sur un écran d'ordinateur d'un secteur d'image numérique panoramique présente divers
10 avantages, notamment la possibilité "d'explorer" l'image panoramique en faisant glisser le secteur d'image 11 présenté à l'écran vers la gauche, la droite, le haut ou le bas, jusqu'à atteindre les limites de l'image panoramique. Cette technique permet également d'effectuer des rotations
15 complètes à l'intérieur de l'image lorsque deux images numériques complémentaires ont été prises et fournies au micro-ordinateur, ce dernier reconstituant alors une sphère panoramique complète par assemblage de deux demi-sphères. Un autre avantage offert par la présentation d'une image
20 panoramique sur écran est de permettre à l'observateur d'effectuer des grossissements, ou zooms, sur des parties de l'image. Les zooms sont effectués de façon numérique, par rétrécissement du secteur d'image affiché et dilatation de la répartition des points image sur les pixels de l'écran.

25 Malgré ces divers avantages, les zooms numériques présentent l'inconvénient d'être limités par la résolution du capteur d'image, qui est généralement très inférieure à celle d'une photographie conventionnelle. Ainsi, lorsque le grossissement augmente, la granulosité de l'image apparaît
30 car on arrive aux limites de la résolution du capteur d'image.

Pour pallier cet inconvénient, il est connu de procéder à des interpolations de pixels afin de retarder l'apparition des pavés de couleur qui trahissent les limites de la
35 résolution du capteur. Toutefois, cette méthode ne fait qu'améliorer l'aspect du secteur d'image grossi et ne permet aucunement d'apporter un surcroît de définition. Une autre solution, évidente, est de prévoir un capteur d'image

présentant une résolution élevée, supérieure à la résolution nécessaire pour la présentation d'un secteur d'image sans grossissement, de sorte qu'il reste une marge de définition pour les zooms. Cette solution est toutefois coûteuse car le
5 prix de revient d'un capteur d'image augmente rapidement avec le nombre de pixels par unité de surface. Encore une autre solution classique consiste à agencer le capteur d'image dans un plan où le diamètre du disque image est égal à la longueur du capteur d'image. On couvre alors toute la surface du
10 capteur d'image mais l'image projetée est tronquée en haut et en bas dans le sens de la largeur du capteur d'image. L'inconvénient est dans ce cas une diminution du champ de prise de vue.

Ainsi, un objectif général de la présente invention est
15 d'améliorer la définition offerte par des grossissements numériques portant sur certaines parties d'une image panoramique numérique, sans qu'il soit nécessaire d'augmenter le nombre de pixels par unité de surface d'un capteur d'image et sans diminution du champ de prise de vue.

20 Pour atteindre cet objectif, la présente invention se fonde sur deux constatations :

1) les capteurs d'image rectangulaires utilisés dans les appareils photographiques numériques grand public, notamment les capteurs 4/3, ne sont pas optimisés pour la
25 capture d'image fish-eye. Comme on l'a vu plus haut en relation avec la figure 2, les bords noirs de chaque côté du disque image 4 occupent une surface importante et représentent un nombre non négligeable de pixels perdus, au détriment de la définition et de la qualité des zooms
30 numériques,

2) dans de nombreuses applications comme la vidéosurveillance, la vidéoconférence, la visioconférence, la zone la plus intéressante d'une image panoramique numérique est généralement située vers le centre de l'image, le long
35 d'une ligne horizontale qui traverse le disque image de la gauche vers la droite en passant par son centre. Dans le domaine des loisirs, la plupart des images panoramiques comprennent également des parties moins intéressantes que

d'autres, par exemple les parties représentant le ciel ou un plafond, ainsi que le sol, la partie la plus utile se trouvant généralement au voisinage du centre de l'image, le long de la ligne horizontale précitée.

5 Sur la base de ces constatations, l'idée de la présente invention est de prévoir une dilatation de l'image fish-eye projetée sur un capteur d'image rectangulaire, en prévoyant et en utilisant un objectif fish-eye selon l'invention qui déforme les images par anamorphose et les étire latéralement
10 sans diminution du champ de prise de vue. Ainsi, une telle dilatation est effectuée dans le sens de la longueur du capteur d'image, sans dilater l'image dans le sens de la largeur du capteur d'image afin d'éviter un débordement de l'image en dehors de la surface sensible du capteur. La zone
15 centrale de l'image selon la ligne horizontale précitée couvre alors un nombre de pixels du capteur d'image plus important que si elle n'était pas dilatée, et bénéficie d'une meilleure définition, ce qui améliore très sensiblement la qualité des zooms numériques.

20 Selon un autre aspect de l'invention, on prévoit un traitement ultérieur de l'image afin de corriger les déformations optiques de l'objectif tout en conservant l'avantage d'une meilleure définition, et l'on présente un secteur d'image dépourvu de déformation dans une fenêtre
25 d'affichage.

Plus particulièrement, la présente invention concerne un procédé de capture d'une image panoramique numérique, comprenant une étape de projection d'un panorama sur un capteur d'image au moyen d'un objectif fish-eye ayant un
30 angle de champ constant relativement à son axe optique, le capteur d'image étant de forme rectangulaire, dans lequel l'objectif fish-eye est prévu pour projeter sur le capteur d'image, sans diminution du champ de prise de vue, une image panoramique déformée qui n'est pas en forme de disque et qui
35 couvre sur le capteur d'image un nombre de pixels supérieur au nombre de pixels qui serait couvert par un disque image conventionnel.

Selon un mode de réalisation, l'objectif fish-eye présente une fonction de répartition de points image qui varie selon des axes perpendiculaires à l'axe optique de l'objectif, et qui présente un taux d'étalement de l'image minimal le long d'un premier axe perpendiculaire à l'axe optique, et un taux d'étalement de l'image maximal le long d'au moins un second axe perpendiculaire à l'axe optique, de telle sorte que l'image projetée sur le capteur d'image est dilatée selon le second axe.

10 Selon un mode de réalisation, le premier et le second axes de l'objectif sont perpendiculaires et l'image projetée par l'objectif sur le capteur d'image est de forme ellipsoïdale.

15 Selon un mode de réalisation, le capteur d'image est agencé relativement aux premier et second axes de l'objectif de manière que le grand axe de l'image ellipsoïdale coïncide avec une longueur utile du capteur d'image.

20 Selon un mode de réalisation, le capteur d'image est agencé relativement aux premier et second axes de l'objectif de manière que le grand axe de l'image ellipsoïdale coïncide avec une diagonale du capteur d'image.

25 Selon un mode de réalisation, l'objectif présente une fonction de répartition qui n'est pas linéaire et qui présente une divergence maximale d'au moins $\pm 10\%$ par rapport à une fonction de répartition linéaire, de telle sorte que l'image projetée présente au moins une zone sensiblement dilatée et au moins une zone sensiblement comprimée.

30 Selon un mode de réalisation, l'objectif fish-eye comprend une combinaison d'un groupe de lentilles prévu pour capturer une image panoramique selon un angle de champ déterminé, et d'au moins une lentille cylindrique ayant un axe de révolution perpendiculaire à l'axe optique de l'objectif.

35 La présente invention concerne également un procédé d'affichage sur un écran d'une image panoramique initiale capturée conformément au procédé selon l'invention, comprenant une étape de correction des déformations de l'image initiale.

Selon un mode de réalisation, l'étape de correction comprend la transformation de l'image initiale en une image numérique corrigée en forme de disque, le diamètre de l'image corrigée étant choisi de manière que l'image corrigée
5 comprennent un nombre de points image supérieur au nombre de pixels du capteur d'image couvert par l'image initiale.

Selon un mode de réalisation, l'image initiale est de forme ellipsoïdale et l'image corrigée présente un diamètre dont la taille en nombre de pixels est au moins égale à la
10 taille en nombre pixels du grand axe de l'image initiale ellipsoïdale.

Selon un mode de réalisation, le procédé comprend une étape de projection sur l'image initiale de points image d'un secteur d'image à présenter sur l'écran, permettant de
15 déterminer les couleurs des points image du secteur d'image à présenter sur l'écran, l'étape de projection sur l'image initiale des points image du secteur d'image étant effectuée au moyen d'une fonction de répartition représentative des propriétés optiques de l'objectif fish-eye, de telle sorte
20 que l'étape de correction des déformations de l'image initiale est implicite dans l'étape de projection.

Selon un mode de réalisation, l'étape de projection comprend une première étape de projection des points image du secteur d'image sur une portion de sphère, et une seconde
25 étape de projection sur l'image initiale des points image projetés sur la portion de sphère.

La présente invention concerne également un produit programme d'ordinateur enregistré sur un support et chargeable dans la mémoire d'un ordinateur numérique,
30 comprenant des codes programme exécutables par l'ordinateur, agencés pour l'exécution des étapes du procédé d'affichage selon l'invention.

La présente invention concerne également un objectif fish-eye ayant un angle de champ constant relativement à son
35 axe optique, comprenant des moyens optiques pour projeter l'image d'un panorama sur un capteur d'image, et des moyens optiques pour projeter, sans diminution du champ de prise de vue, une image déformée qui n'est pas en forme de disque et

qui couvre sur un capteur d'image un nombre de pixels supérieur au nombre de pixels qui serait couvert par un disque image conventionnel.

Selon un mode de réalisation, l'objectif présente une
5 fonction de répartition de points image qui varie selon des axes perpendiculaires à l'axe optique de l'objectif, et qui présente un taux d'étalement de l'image minimal le long d'un premier axe perpendiculaire à l'axe optique, et un taux d'étalement de l'image maximal le long d'au moins un second
10 axe perpendiculaire à l'axe optique, de telle sorte qu'une image délivrée par l'objectif est dilatée selon le second axe.

Selon un mode de réalisation, l'objectif présente une fonction de répartition qui n'est pas linéaire et qui
15 présente une divergence maximale d'au moins $\pm 10\%$ par rapport à une fonction de répartition linéaire, de telle sorte qu'une image délivrée par l'objectif présente au moins une zone sensiblement dilatée et au moins une zone sensiblement comprimée.

20 Selon un mode de réalisation, l'objectif comprend une combinaison d'un groupe de lentilles prévu pour capturer une image panoramique selon un angle de champ déterminé, et d'au moins une lentille cylindrique ayant un axe de révolution perpendiculaire à l'axe optique de l'objectif.

25 Selon un mode de réalisation, l'objectif comprend des moyens optiques formant apodiseur.

Selon un mode de réalisation, les moyens optiques formant apodiseur comprennent au moins une lentille asphérique.

30 Selon un mode de réalisation, l'objectif comprend au moins un miroir déformant.

Selon un mode de réalisation, l'objectif est du type adaptateur panoramique et est prévu pour être placé devant un objectif non panoramique d'appareil photographique.

35 Ces objets, caractéristiques et avantages ainsi que d'autres de la présente invention seront exposés plus en détail dans la description suivante du procédé selon l'invention et d'un exemple de réalisation d'un objectif

fish-eye selon l'invention, faite à titre non limitatif en relation avec les figures jointes parmi lesquelles :

- la figure 1 précédemment décrite représente un système classique d'affichage sur un écran d'une image panoramique numérique,
- la figure 2 précédemment décrite représente une image panoramique de type fish-eye projetée sur un capteur d'image rectangulaire,
- la figure 3 précédemment décrite illustre un procédé classique de transformation d'une image panoramique à deux dimensions en une image panoramique numérique à trois dimensions,
- la figure 4 est une vue en coupe schématique d'un système de capture d'image panoramique comprenant un objectif fish-eye selon l'invention,
- les figures 5A, 5B, 5C représentent des propriétés optiques d'un objectif fish-eye utilisé pour mettre en œuvre le procédé de capture d'image selon l'invention,
- la figure 6 représente un système d'affichage d'une image panoramique numérique,
- les figures 7A et 7B illustrent un premier procédé de correction d'une image panoramique selon l'invention,
- la figure 8 est un organigramme décrivant un procédé d'affichage d'une image panoramique incorporant le premier procédé de correction,
- la figure 9 illustre un second procédé de correction d'une image panoramique selon l'invention,
- la figure 10 est un organigramme décrivant un procédé d'affichage d'une image panoramique incorporant le second procédé de correction,
- la figure 11 illustre par une vue en coupe un exemple de réalisation objectif fish-eye selon l'invention,
- la figure 12 est une vue éclatée en coupe d'un système de lentilles présent dans l'objectif de la figure 11,
- la figure 13 illustre une variante du procédé de capture d'image panoramique selon l'invention, et
- les figures 14A et 14B illustrent une autre variante du procédé de capture d'image panoramique selon l'invention, et

- les figures 15A et 15B illustrent encore une autre variante du procédé de capture d'image panoramique selon l'invention.

Description d'un procédé de capture d'image panoramique selon l'invention

5 **I - Déformation d'une image initiale**

La figure 4 représente schématiquement, par une vue en coupe, un système de capture d'image panoramique comprenant un objectif fish-eye 15 selon l'invention ayant un angle de champ constant relativement à son axe optique OZ, ainsi qu'un capteur d'image rectangulaire 16 agencé dans le plan image de l'objectif 15.

Vu dans le plan de coupe de la figure 4, les propriétés de l'objectif fish-eye 15 sont conformes à celles d'un objectif classique et se caractérise par une fonction de répartition angulaire F_d déterminée. Considérons à titre d'exemple deux points objet a, b appartenant à un panorama PM et présentant respectivement des angles de champ α_1 , α_2 . De façon conventionnelle, l'angle de champ d'un point objet est l'angle que présente relativement à l'axe optique OZ un rayon lumineux incident passant par le point objet considéré et par le centre du panorama PM, repéré par un point "p". Sur le capteur 16, des points image a', b' correspondant aux points objet a, b se trouvent à des distances $d(a')$, $d(b')$ du centre de l'image qui sont liées aux angles α_1 , α_2 par les relations

25 suivantes :

$$(1) \quad d(a') = F_d(\alpha_1)$$

$$(2) \quad d(b') = F_d(\alpha_2)$$

30 F_d étant la fonction de répartition des points image relativement à l'angle de champ des points objet.

L'objectif 15 selon l'invention diffère d'un objectif classique par le fait que la fonction de répartition F_d varie selon la position des points objet dans un plan perpendiculaire à l'axe optique OZ. Ceci sera mieux compris en se référant aux figures 5A, 5B et 5C qui illustrent les propriétés de cet objectif.

35

La figure 5A représente le panorama PM sous la forme d'un cercle, l'axe optique OZ étant ici perpendiculaire au plan de la figure. L'objectif présente deux axes X1, X2 se trouvant dans un plan PL perpendiculaire à l'axe optique OZ (soit parallèle ou confondu avec le plan de la feuille), chacun des deux axes X1, X2 passant par l'axe optique OZ. L'écart angulaire entre les deux axes X1, X2 est désigné ψ et est de préférence égal à 90° . Selon l'invention, l'objectif présente une fonction de répartition $Fd[X1]$ le long de l'axe X1 et une fonction de répartition $Fd[X2]$ le long de l'axe X2. Les fonctions $Fd[X1]$ et $Fd[X2]$ sont différentes, la fonction $Fd[X1]$ étant celle qui présente un plus faible taux d'étalement de l'image et la fonction $Fd[X2]$ celle qui présente un plus fort taux d'étalement de l'image.

Pour fixer les idées, considérons deux couples de points objet a1, b1 et a2, b2 agencés respectivement le long de l'axe X1 et de l'axe X2, les points a1 et a2 ayant le même angle de champ α_1 et les points b1 et b2 le même angle de champ α_2 relativement à l'axe optique OZ (Cf. figure 4). La figure 5B représente la projection de ces points sur le capteur d'image rectangulaire 16. L'objectif est agencé relativement au capteur d'image 16 de manière que l'axe de plus faible étalement X1 coïncide avec la largeur du capteur et que l'axe de plus fort étalement X2 coïncide avec la longueur du capteur. L'axe X2 correspond de préférence à l'axe horizontal d'une prise de vue et l'axe X1 correspond à l'axe vertical. Sur l'image projetée, représentée en fig. 5B, on distingue des points image a1', b1' le long de l'axe X1 et des points image a2', b2' le long de l'axe X2. Le point a1' est à une distance $d(a1') = F[X1](\alpha_1)$ du centre de l'image, le point b1' est à une distance $d(b1') = F[X1](\alpha_2)$ du centre de l'image, le point a2' est à une distance $d(a2') = F[X2](\alpha_1)$ du centre de l'image et le point b2' est à une distance $d(b2') = F[X2](\alpha_2)$ du centre de l'image. Avec un objectif fish-eye classique, la distance $d(a2')$ serait égale à la distance $d(a1')$ car les points objet a1, a2 ont le même angle de champ α_1 . De même, la distance $d(b2')$ serait égale à la distance $d(b1')$ car les points objet b1, b2 ont le même

angle de champ α_2 . Avec l'objectif fish-eye selon l'invention, la distance $d(b_2')$ est supérieure à la distance $d(b_1')$ et la distance $d(a_2')$ est supérieure à la distance $d(a_1')$.

5 De préférence, la fonction $Fd[X_1]$ est choisie de manière que les points image présents le long de l'axe X_1 occupent toute la largeur utile l_c du capteur. De même, la fonction $Fd[X_2]$ est choisie de manière que les points image présentes le long de l'axe X_2 occupent toute la longueur
10 utile L_c du capteur. Ainsi, si les angles de champ des points objet b_1 , b_2 sont égaux à 90° , comme cela est représenté sur les figures 4 et 5A, et si l'angle d'ouverture de l'objectif est de 180° , les distances $d(b_1')$, $d(b_2')$ relativement au centre de l'image des points image b_1' , b_2' sont
15 respectivement égales $l_c/2$ et $L_c/2$ (fig. 5B).

Outre les axes X_1 et X_2 , l'objectif selon l'invention présente une infinité d'axes intermédiaires X_i le long desquels l'objectif présente des fonctions de répartition $Fd[X_i]$ ayant un taux d'étalement déterminé supérieur au taux
20 d'étalement minimal. Considérons à titre d'exemple un axe X_i présentant un angle ψ_i relativement à l'axe X_1 , avec ψ_i inférieur à ψ_1 , et deux points objet a_i , b_i situés le long de l'axe X_i et présentant des angles de champ α_1 , α_2 (fig. 5A). Les points image correspondants a_i' , b_i' sur le capteur
25 16 (fig. 5B) se trouvent à des distances $d(a_i') = F[X_i](\alpha_1)$ et $d(b_i') = F[X_i](\alpha_2)$ relativement au centre de l'image. Les distances $d(a_i')$ et $d(b_i')$ sont respectivement supérieures à $d(a_1')$ et $d(b_1')$.

Ainsi, la fonction de répartition Fd d'un objectif
30 fish-eye selon l'invention varie en fonction de l'axe le long duquel se trouvent les points objet, dans un plan perpendiculaire à l'axe optique OZ , et présente un taux d'étalement minimal selon l'axe X_1 et un taux d'étalement maximal selon au moins un second axe, soit l'axe X_2 dans
35 l'exemple décrit ci-dessus.

On décrira plus loin en relation avec les figures 11 et 12 un mode de réalisation d'un objectif selon l'invention qui délivre une image ellipsoïdale, grâce à l'emploi d'une

lentille toroïdale ayant un axe de révolution parallèle à l'axe optique, équivalente à une lentille cylindrique ayant un axe de révolution perpendiculaire à l'axe optique. Sur la figure 5B, le point image ai' se trouve alors sur une ellipse passant par les points $a1'$ et $a2'$ et le point image bi' se trouve sur une ellipse passant par les points $b1'$ et $b2'$.

D'autre part, toujours selon le mode de réalisation décrit plus loin en relation avec les figures 11 et 12, la fonction Fd est linéaire le long de chaque axe Xi de l'objectif, de sorte que la distance $d(ai')$ par rapport au centre de l'image d'un point image ai' obéit à la relation suivante :

$$(3) \quad d(ai') = K_i \alpha_i$$

dans laquelle α_i est l'angle de champ du point objet correspondant ai , et K_i une constante de répartition qui est fonction de l'axe Xi le long duquel se trouve le point objet.

Pour fixer les idées, des exemples de fonctions de répartition $Fd[Xi]$ d'un objectif selon l'invention sont représentées sous forme de courbes en figure 5C, sur un graphe comprenant en ordonnées des distances relatives dr et en abscisse des angles de champ α . La distance relative dr d'un point image est la distance du point image par rapport au centre de l'image divisée par la plus grande distance relativement au centre de l'image d'un point image situé sur l'axe $X1$. Dans le cas d'une image ellipsoïdale, cette plus grande distance le long de l'axe $X1$ est la demi-longueur $D1/2$ du petit axe de l'ellipsoïde.

On distingue ainsi sur la figure 5C trois courbes correspondant aux trois fonctions de répartition $Fd[X1]$, $Fd[X2]$, $Fd[Xi]$. Dans cet exemple, ces fonctions de répartition sont linéaires et sont ainsi en forme de droites, de pentes respectives $K1$, $K2$ et Ki . La pente $K1$ est égale à $1/90^\circ$ pour un objectif ayant un angle d'ouverture de 180° , la pente $K2$ est supérieure à $K1$ et la pente Ki est comprise entre $K1$ et $K2$. Comme indiqué plus haut, la pente $K2$ est de

préférence égale à $K1 \cdot Lc / lc$ afin que l'image couvre toute la longueur utile Lc du capteur d'image.

Dans ce qui suit, les autres aspects de la présente invention seront décrits en considérant le cas d'une projection d'une image ellipsoïdale sur le capteur d'image. On désignera cette image ellipsoïdale un "ellipsoïde image" tandis que l'image en forme de disque classique sera appelé un "disque image", conformément à la terminologie usuelle.

L'avantage du procédé de l'invention est que la surface couverte par l'image projetée est supérieure à celle couverte par un disque image, sans diminution du champ de prise de vue, de sorte que le nombre de pixels couverts par l'image est plus élevé. Le gain en définition obtenu grâce à la présente invention, exprimé en un rapport de pixels, est aisé à calculer dans le cas d'une image ellipsoïdale. A la surface du capteur d'image, l'ellipsoïde image couvre un nombre de pixels NP égal à :

$$(4) \quad NP = \pi (D1/2) * (D2/2) * Np$$

Np étant le nombre pixels du capteur par unité de surface, $D2$ étant le grand axe et $D1$ le petit axe de l'image ellipsoïdale (notons ici que $D1$ est imposé par la largeur utile lc du capteur et que $D2$ peut être au maximum égal à la longueur utile Lc du capteur).

En comparaison, le nombre de pixels NP' couvert par un disque image est de :

$$(5) \quad NP' = \pi (D1^2/4) * Np$$

$D1$ étant le diamètre de l'image, imposé par la largeur du capteur.

En combinant les relations (4) et (5), le pourcentage $G\%$ de pixels gagnés entre un ellipsoïde image et un disque image est égal à :

$$(6) \quad G\% = (D1/D2 - 1) * 100$$

Le nombre de pixels que comprennent à l'heure actuelle les capteurs d'image des appareils photographiques numériques grand public est de l'ordre de 2 millions de pixels, soit 1600x1200 pixels, le rapport 4/3 correspondant au standard du marché grand public de la photographie numérique. Un objectif selon l'invention assurant une projection ellipsoïdale offre dans ces conditions un gain de 33% en nombre de pixels couverts, ce qui représente un gain en définition non négligeable le long de l'axe X2 et dans les parties de l'image se trouvant au voisinage de l'axe X2.

Ce gain est encore plus important quand le procédé selon l'invention est mis en œuvre avec un appareil photographique conventionnel utilisant une pellicule ayant un rapport longueur sur largeur de 3/2 (format 24*36 des pellicules du commerce). La photographie réalisée est ensuite numérisée avec un scanner ayant une définition déterminée. Après numérisation, le gain en nombre de pixels couverts (à définition constante lors de la numérisation) est alors de 50%.

Il sera donc noté ici que le procédé selon l'invention est applicable aussi bien aux techniques de photographie numérique utilisant des capteurs d'image numériques qu'aux techniques de photographie numérique comprenant une étape de réalisation d'une photographie conventionnelle suivie d'une étape de numérisation de la photographie au moyen d'un scanner. Ainsi, dans la présente demande, le terme "capteur d'image numérique" désigne aussi bien un capteur d'image numérique qu'une pellicule photographique conventionnelle combinée avec un dispositif de numérisation comme un scanner.

II - Correction des déformations de l'image initiale

On a décrit dans ce qui précède un premier aspect de l'invention, selon lequel on prévoit une dilatation d'une image projetée sur un capteur d'image afin d'améliorer la définition de l'image dans des zones dilatées, par augmentation du nombre de pixels du capteur d'image couvert par les zones dilatées. Avant de décrire un exemple de réalisation d'un objectif fish-eye selon l'invention, on décrira un deuxième aspect de l'invention qui consiste à

corriger les déformations de l'image initiale afin de
présenter à l'observateur une image dépourvue de déformation
optique. Comme indiqué ci-dessus, la description de cet
aspect de l'invention sera faite en référence à un ellipsoïde
5 image.

Ce deuxième aspect de l'invention est mis en œuvre au
stade du traitement par ordinateur de l'image initiale, pour
la présentation d'une image panoramique interactive sur un
écran. Les moyens de mise en œuvre du procédé de l'invention
10 sont illustrés en figure 6 et sont en soi classiques en ce
qui concerne leur agencement général. On distingue un
appareil de prise de vue numérique 20 équipé d'un objectif
fish-eye 21, ici un objectif selon l'invention, connecté à un
micro-ordinateur 22 comprenant un écran 23. Des images
15 numériques IMi prises au moyen de l'appareil 20 sont
transférées au micro-ordinateur pour être traitées et
affichées sur l'écran 23, dans une fenêtre d'affichage DW. Un
programme de traitement selon l'invention, comprenant un
algorithme de transformation et d'affichage des images est
20 préalablement chargé dans le micro-ordinateur, par exemple au
moyen d'un Cd-rom 25 ou par téléchargement via l'Internet.
L'appareil 20 peut être un appareil photographique numérique
ou une caméra vidéo numérique et la connexion au micro-
ordinateur peut être permanente ou non. Dans le cas d'une
25 caméra vidéo, le micro-ordinateur reçoit un flux d'images
qu'il traite en temps réel pour les afficher sur l'écran.

Dans ce contexte, la présente invention prévoit deux
manières de corriger les déformations de l'image initiale.
Selon un premier mode de réalisation, l'ellipsoïde image est
30 corrigé de manière à obtenir un disque image classique. Le
disque image corrigé est équivalent à un disque image issu
d'un objectif fish-eye classique et peut ensuite être traité
par tout logiciel d'affichage classique disponible dans le
commerce, prévu pour transférer les points image d'un disque
35 image dans un espace à trois dimensions et pour procéder à
l'affichage interactif sur un écran d'un secteur de l'image
tridimensionnelle. Selon un second mode de réalisation,
l'image est corrigée en temps réel au moment de la

détermination des points image constituant le secteur d'image à présenter dans la fenêtre d'affichage DW, en faisant intervenir la fonction de répartition angulaire F_d de l'objectif.

5 **Premier mode de réalisation du procédé de correction**

Les figures 7A et 7B illustrent le premier mode de réalisation du procédé selon l'invention. On suppose ici que l'on dispose d'une image initiale $Img1$ comportant un ellipsoïde image $ID1$ de petit axe $D1$ et de grand axe $D2$ (fig. 7A). L'image initiale $Img1$ es transformée en une image corrigée $Img2$ comportant un disque image $ID2$ de rayon $D3$ (fig. 7B). Le rayon $D3$ du disque image $ID2$ est de préférence égal au grand axe $D2$ de l'ellipsoïde image $ID1$, de sorte que le disque image $ID2$ présente une résolution égale ou
15 sensiblement égale à la résolution offerte par la zone la plus étirée de l'ellipsoïde image $ID1$, là où se trouve la plus grande densité d'information. Il s'agit ici de la partie centrale de l'image se trouvant au voisinage du grand axe $D2$.

Ce procédé comprend consiste donc à étirer l'image
20 verticalement dans une proportion de $(D2/D1)*100$ pour cent. Il peut être mis en oeuvre au moyen de l'algorithme 1 décrit ci-après à titre d'exemple, dans lequel :

- $Img1$ est l'image initiale comprenant l'ellipsoïde image $ID1$,
- 25 - $Img2$ est l'image d'arrivée générée par l'algorithme 1, comprenant un disque image classique $ID2$,
- a est la demi longueur du petit axe de l'ellipsoïde image $ID1$, exprimée en nombre de pixels, soit $a = D1/2*Np1$, $Np1$ étant le nombre de pixels par unité de longueur du capteur
30 d'image utilisé,
- b est la demi longueur du grand axe de l'ellipsoïde image $ID1$, exprimée en nombre de pixels, soit $b = D2/2*Np1$,
- b est également le rayon du disque image $ID2$, exprimé en nombre de pixels,
- 35 - "O" désigne le centre de l'image initiale $Img1$ ainsi que le centre de l'image d'arrivée $Img2$,

- i et j sont les coordonnées d'un point image $\text{Img2}[i,j]$ dans l'image Img2 , i désignant les colonnes, j les lignes, le point de coordonnées (0,0) étant au centre de l'image,
- r est la distance au centre de l'image d'un point image dans l'image Img2 ,
- "u" et "v" sont les coordonnées d'un point image $\text{Img1}[u,v]$ dans l'image initiale Img1 , "u" désignant les colonnes, "v" les lignes, le point de coordonnées (0,0) étant au centre de l'image,
- [OU) est un axe de référence de direction U ayant son origine en O,
- [OP] est un segment de droite ayant un point d'origine en O et un point d'extrémité en P, P étant un point image de coordonnées (u,v),
- θ est un angle entre l'axe [OU) et un segment [OP],
- " $\sqrt{}$ " est la fonction racine carrée.
- "arc cos" est la fonction inverse de la fonction cosinus

ALGORITHME 1

```

1/ Pour i = -b à +b
20 2/   Pour j = -b à +b
3/       r =  $\sqrt{(i*i+j*j)}$ 
4/       Si (r ≤ b) alors
5/           Si j < 0 alors
6/                $\theta = \text{arc cos}(i/r)$ 
25 7/           Sinon
8/                $\theta = -\text{arc cos}(i/r)$ 
9/           Fin si
10/       u = r*cos( $\theta$ )
11/       v = (a/b)*r*sin( $\theta$ )
30 12/        $\text{Img2}[i,j] = \text{Img1}[u,v]$ 
13/   Fin si
14/ Fin pour
15/Fin pour

```

En pratique, l'algorithme 1 peut être amélioré en effectuant a posteriori une interpolation bilinéaire sur l'image Img2 , en soi bien connue de l'homme de l'art, afin de lisser l'image finale.

La figure 8 est un organigramme donnant un aperçu général des étapes d'un procédé de capture et de présentation interactive d'une image panoramique sur un écran. Cet organigramme est décrit par le tableau 1 figurant en Annexe, 5 faisant partie intégrante de la description. Les étapes S1 et S2, respectivement d'acquisition de l'image et de transfert de l'image dans un ordinateur, sont en soi classiques et se distinguent de l'art antérieur par le fait que l'image capturée est de forme ellipsoïdale. L'étape S3 de correction 10 de l'ellipsoïde image ID1 est exécutée conformément au procédé de l'invention, par exemple au moyen de l'algorithme décrit ci-dessus. L'étape S4, dite de "numérisation", est également classique. Cette étape consiste à transférer les points image du disque image ID2 dans un espace à trois 15 dimensions d'axes OXYZ dans lequel les points image sont par exemple référencés en coordonnées sphériques. L'étape S5 est également classique et consiste à présenter dans la fenêtre d'affichage DW un secteur de l'image. La fenêtre d'affichage est déplacée vers le haut ou vers le bas en fonction des 20 actions de l'utilisateur, ou fait l'objet d'un grossissement sur demande de l'utilisateur. Lors d'un grossissement, on bénéficie d'une meilleure définition que dans l'art antérieur dans les zones correspondant aux parties dilatées de l'image initiale.

25 **Second mode de réalisation du procédé de correction**

Le deuxième mode de réalisation du procédé de correction selon l'invention est illustré en figure 9. Très schématiquement, ce procédé consiste à projeter sur l'ellipsoïde image ID1 de l'image initiale Img1 les points 30 image d'un secteur d'image IS à présenter dans la fenêtre d'affichage DW (fig. 6). Ce procédé ne nécessite pas le calcul d'un disque image corrigé.

Les points image du secteur d'image IS à afficher dans la fenêtre DW sont référencés $E(i,j)$ dans le repère du 35 secteur d'image IS, qui est exprimé en coordonnées de lignes i et en coordonnées de colonnes j . Les points $E(i,j)$ sont tout d'abord projetés sur une portion de sphère HS de centre O et de rayon R dans un repère d'origine O et d'axes OX, OY,

OZ, pour obtenir des points image $P(px, py, pz)$ appartenant à la portion de sphère.

Dans un souci de simplicité, il sera considéré que l'objectif fish-eye qui est utilisé ici présente un angle d'ouverture de 180° . La portion de sphère HS est dans ce cas une hémisphère. Le secteur d'image IS se déplace tangentielllement à cette hémisphère.

Les points image $P(px, py, pz)$ déterminés sur l'hémisphère HS sont ensuite projetés sur l'ellipsoïde image ID1 au moyen de la fonction de répartition F_d de l'objectif fish-eye, ce qui nécessite le calcul préalable de l'angle de champ α des points P par rapport au centre O de l'hémisphère, le centre O étant l'équivalent virtuel du centre "p" du panorama au moment de la capture d'image. La projection des points image $P(px, py, pz)$ sur l'hémisphère HS permet d'obtenir des points image $P'(pu, pv)$ sur l'ellipsoïde image, dans un repère de centre O' correspondant au centre de l'ellipsoïde image et d'axes O'U et O'V. L'axe OZ dans le référentiel de l'hémisphère est perpendiculaire au plan de l'ellipsoïde image ID1 et passe par le centre O', de sorte que les axes O'Z et OZ sont confondus.

Comme cela apparaîtra clairement à l'homme de l'art, la correction des déformations de l'image est implicite ici puisque l'on va "chercher" sur l'ellipsoïde image ID1, au moyen de la fonction de répartition F_d , les points image $P'(pu, pv)$ correspondant aux points image $E(i, j)$ du secteur d'image IS.

Le procédé selon l'invention est mis en œuvre au moyen de l'algorithme 2 décrit ci-après, dans lequel :

- 30 - i et j sont les coordonnées d'un point $E(i, j)$ du secteur d'image IS,
- I_{max} et J_{max} sont le nombre de colonnes et le nombre de lignes du secteur d'image IS,
- E_x , E_y et E_z sont les coordonnées cartésiennes dans le repère OXYZ d'un point $E(i, j)$ du secteur d'image IS,
- 35 - px , py et pz sont les coordonnées cartésiennes d'un point $P(px, py, pz)$ sur l'hémisphère HS,

- pu et pv sont les coordonnées cartésiennes dans le repère O'UV d'un point image P' (pu,pv) de l'ellipsoïde image,
- L1 est la taille du demi petit axe de l'ellipsoïde image, exprimée en nombre de pixels ($L1 = D1/2*Np1$),
- 5 - L2 est la taille du demi grand axe de l'ellipsoïde image, en nombre de pixels ($L1 = D2/2*Np1$),
- M est le centre du secteur d'image IS,
- la "direction regard" est la direction matérialisée par le point O et le centre M du secteur d'image IS, le secteur
- 10 d'image formant la base d'une pyramide de vision de l'observateur dont le sommet est le point O (position de l'observateur),
- $\theta 0$ et $\varphi 0$ sont les longitude et latitude de la direction du regard,
- 15 - Pixel_Ecran[i,j] est la couleur (RVBA) d'un point E (i,j) du secteur d'image IS,
- Pixel_Image[pu,pv] est la couleur d'un point P' (pu,pv) de l'ellipsoïde image ID1,
- R est le rayon de l'hémisphère HS servant de référence pour
- 20 les glissements tangentiels du secteur d'image IS, R ayant une valeur arbitraire choisie de manière à améliorer la précision des calculs, par exemple 10000,
- α est l'angle par rapport au centre O d'un point image P(px,py,pz) (représente l'angle de champ au moment de la
- 25 prise de vue du point objet correspondant),
- aux1, aux2 sont des variables intermédiaires,
- "Zoom" est une variable définissant le grossissement, ayant une valeur par défaut égale à R, et
- " $\sqrt{}$ " est la fonction racine carrée.

30 ALGORITHME 2

- 1/ Pour i=-Imax/2 à i=Imax/2 faire [par incréments de 1]
- 2/ Pour j=-Jmax/2 à j=Jmax/2 faire [par incréments de 1]
- [calcul des coordonnées cartésiennes Ex, Ey, Ez du point E du
- secteur d'image dans le système de coordonnées (OXYZ)]
- 35 3/ Ey = $j \cdot \cos(\varphi 0) - \text{Zoom} \cdot \sin(\varphi 0)$
- 4/ Ez = $\text{Zoom} \cdot \cos(\varphi 0) + j \cdot \sin(\varphi 0)$
- 5/ aux1 = Ez
- 6/ Ez = $Ez \cdot \cos(\theta 0) - i \cdot \sin(\theta 0)$



```

7/      Ex = i*cos(θ0) + aux1*sin(θ0)
[calcul des coordonnées d'un point P correspondant au point
E]
8/      aux2 = R/√(Ex*Ex + Ey*Ey + Ez*Ez)
5 9/      px = Ex*aux2
10/     py = Ey*aux2
11/     pz = Ez*aux2
[calcul des coordonnées d'un point P'(pu,pv) correspondant au
point P(px,py,pz)]
10 12/     X = px/R
13/     Y = py/R
14/     r = √(X*X + Y*Y)
15/     α = arc sinus(r) [angle par rapport au centre]
16/     U = X/r
15 17/     V = Y/r
18/     pu = L1*U*Fd(α)
19/     pv = L2*V*Fd(α)
[attribution de la couleur du point P'(pu,pv) au point E(i,j)
du secteur d'image]
20 20/     Pixel_Ecran[i,j] = Pixel_Image[pu,pv]
21/  fin pour
22/  fin pour

```

On notera que la fonction Fd utilisée ici aux étapes 18 et 19 n'est pas une fonction Fd[Xi] qui dépend de l'axe Xi considéré mais est la fonction Fd[X1] selon l'axe X1. On a en effet choisi ici de simplifier l'algorithme pour ne pas tenir compte de l'angle ψ , ceci étant rendu possible par la forme ellipsoïdale de l'image ID1. L'adaptation des étapes 18 et 19 à la forme ellipsoïdale de l'image est assurée par les paramètres L1 et L2. Si la fonction Fd[X1] est linéaire, chaque valeur de Fd(α) est calculable au cours des étapes 18 et 19 au moyen de la relation suivante :

$$Fd(\alpha) = Fd[X1](\alpha) = K1 * \alpha$$

avec $K1 = 2\pi/\alpha$

Une demande de grossissement (zoom) par l'utilisateur conduit l'algorithme à modifier le paramètre "Zoom". Lorsque

le paramètre "Zoom" est égal au rayon R de l'hémisphère, aucun zoom n'est réalisé. Lorsque le paramètre "Zoom" est supérieur à R, la fenêtre DW s'éloigne de l'hémisphère HS (en suivant l'axe donné par la direction du regard OM), ce qui correspond à un rétrécissement de la pyramide de vision et donc à un grossissement du secteur d'image présenté dans la fenêtre DW. Le grossissement du secteur d'image présenté à l'observateur est donc égal au rapport des paramètres "Zoom" et R.

10 Lorsque l'algorithme est exécuté avec un paramètre "Zoom" supérieur à R, on gagne en définition dans les zones où l'image a été dilatée lors de la prise de vue car il existe toujours, tant que la limite de résolution n'est pas atteinte, deux points image sur l'ellipsoïde image ID1 qui
15 correspondent à deux pixels adjacents du secteur d'image. Dans les zones non dilatées de l'image, la recherche du pixel le plus proche au moyen des relations $L1*U*Fd(\alpha)$ et $L2*V*Fd(\alpha)$ conduit au contraire l'algorithme à trouver sur l'ellipsoïde image ID1 le même point image pour plusieurs
20 pixels adjacents du secteur d'image IS. Toutefois ces zones d'image non dilatées bénéficiant d'une moindre définition sur l'ellipsoïde image, équivalente à celle obtenue avec un objectif fish-eye classique, sont considérées comme secondaires pour l'application visée, conformément au
25 postulat sur lequel se fonde la présente invention.

De façon générale, il apparaîtra clairement à l'homme de l'art que d'autres méthodes de projection peuvent être prévues, l'essentiel étant de retrouver l'angle de champ α des points objet sur l'hémisphère HS, par rapport au centre
30 O, afin de faire intervenir dans les calculs la fonction de répartition Fd.

L'algorithme 2 est bien entendu applicable lorsque l'on dispose de deux ellipsoïdes image complémentaires, l'un correspondant à une photographie avant et l'autre à une
35 photographie arrière d'un panorama, la deuxième photographie étant prise en faisant pivoter l'objectif fish-eye selon l'invention de 180° autour d'un axe passant par le centre du panorama. On définit dans ce cas deux hémisphères

complémentaires et deux points image appelés "Pixel_Image_Devant" et "Pixel_Image_Derriere". Les étapes 18 et suivantes de l'algorithme sont alors modifiées ainsi :

```

18'/    pu = L1*U*Fd( $\alpha$ )
5 19'/    pv = L2*V*Fd( $\alpha$ )
20'/    Si pz >= 0 alors
21'/        Pixel_Ecran[i,j] = Pixel_Image_Devant[pu,pv]
22'/    Sinon
23'/        Pixel_Ecran[i,j] = Pixel_Image_Derriere[L1-pu,pv]
10 24'/    Fin si
25'/    fin pour
26'/fin pour

```

La figure 10 est un organigramme donnant un aperçu général des étapes d'un procédé de capture et de présentation interactive d'une image panoramique sur un écran. Cet organigramme est décrit par le tableau 2 figurant en Annexe, faisant partie intégrante de la description. On y retrouve les étapes d'acquisition S1 et de transfert S2 décrites plus haut. L'étape S2 est suivie d'une étape d'affichage interactif S3' faite conformément au procédé qui vient d'être décrit, incorporant implicitement une correction des déformations de l'ellipsoïde image grâce à l'utilisation de la fonction de répartition Fd de l'objectif pour retrouver sur l'ellipsoïde image les points correspondants aux pixels du secteur d'image.

III -- Exemple de réalisation d'un objectif fish-eye selon l'invention

La conception d'un objectif fish-eye à projection ellipsoïdale est basée ici sur l'utilisation de lentilles cylindriques. Ce type de lentille est déjà connu en soi et utilisé dans le domaine du cinéma pour l'obtention des lentilles au format cinémascope. Ce type de lentille est également utilisé dans les lecteurs de disque compact afin de positionner avec une grande précision le faisceau laser sur la surface d'un disque compact.

Dans le cadre de la présente invention, des lentilles cylindriques (également appelées lentilles toroïdales quand le rayon de courbure est infini) sont utilisées dans le but

d'augmenter la résolution dans le sens de la longueur du capteur d'image, en combinaison avec des lentilles assurant une capture d'image de type fish-eye. L'effet technique visé peut être obtenu grâce à une ou plusieurs lentilles cylindriques placées à une extrémité d'un groupe de lentilles équivalentes à un objectif fish-eye, l'image étant étirée suivant la perpendiculaire de l'axe du cylindre.

Un mode de réalisation particulier d'un objectif selon l'invention est décrit ci-après à titre d'exemple non limitatif.

La figure 11 est une vue en coupe d'un objectif fish-eye 30 selon l'invention. L'objectif 30 est ici du type adaptateur panoramique ("pano-converter") et est destiné à être fixé sur la lentille frontale d'un appareil photographique. Il concerne aussi les appareils grand public du type non-SLR (non Reflex) comprenant un objectif fixe de 35 mm.

L'objectif 30 comprend, dans le sens de l'entrée des rayons lumineux (gauche de la figure) vers la sortie des rayons lumineux, huit lentilles L1 à L8. La lentille L1 est une lentille asphérique en acrylique de type ménisque divergent, dont la face avant est convexe et la face arrière concave. La lentille L2 est une lentille sphérique en acrylique de type ménisque convergent, dont la face avant est concave et la face arrière convexe. La lentille L3 est une lentille asphérique en acrylique de type biconvexe. La lentille L4 est une lentille asphérique et diffractive (asphéro-diffractive) du type ménisque convergent dont la face avant est convexe et la face arrière concave, la face arrière comprenant un réseau de diffraction. La lentille L5 est une lentille asphérique en acrylique de type ménisque convergent, dont la face avant est concave et la face arrière convexe. La lentille L6 est une lentille sphérique plan-convexe en BK7 (borosilicate ou verre minéral standard utilisé en optique), dont la face avant est convexe.

Selon l'invention, les lentilles L7 et L8 sont des lentilles cylindriques ayant un axe de révolution perpendiculaire à l'axe optique. Pour l'homme de l'art, de

telles lentilles sont l'équivalent d'une portion de tore de rayon infini ayant un axe de révolution parallèle à l'axe optique. La lentille L7 est une lentille cylindrique plan-concave en BK7 dont la face arrière est concave (la concavité n'apparaît pas sur la figure 11 en raison de la faible valeur de la flèche). La lentille L8 est une lentille cylindrique de type plan-convexe en BK7, ayant sa face avant convexe (même remarque).

Très schématiquement, la lentille L1 permet de capturer une image panoramique selon un angle de champ souhaité, ici un angle de champ de 185°. La face arrière de la lentille L2 correspond à une pupille, et forme le diaphragme principal du système optique. La lentille L4 est une lentille de champ qui participe à l'imagerie pupillaire. Le surface diffractive dont est pourvue cette lentille, en sus de sa fonction dioptrique, provoque un déphasage de l'onde lumineuse répondant à une loi polynomiale du rayon d'ouverture. Les lentilles L8 et L7 réalisent la déformation ellipsoïdale recherchée. Les autres lentilles n'ont pas de rôle particulier, mais elles participent à l'obtention du résultat final et aux performances globales de l'objectif selon l'invention.

Un mode de réalisation détaillé de l'objectif adaptateur panoramique 30 est décrit par le tableau 3 figurant en annexe, faisant partie intégrante de la description. Le tableau 3 décrit les propriétés de chaque surface en référence à la figure 12, qui est une vue éclatée du système de lentille. Sur cette figure, les faces avant et arrière de la lentille L1 sont référencées S11 et S12, les faces avant et arrière de la lentille L2 sont référencées S21 et S22, les faces avant et arrière de la lentille L3 sont référencées S31 et S32, etc., les faces avant et arrière de la lentille L8 étant référencées S81 et S82.

Les surfaces asphériques sont déterminées au moyen d'une équation de surface du type :

$$z(r) = [(C \cdot r^2) / (1 + \sqrt{1 - (1+k) \cdot C^2 \cdot r^2})] + A_1 r^2 + A_2 r^4 + A_3 r^6 + A_4 r^8 + A_5 r^{10}$$

dans laquelle :

"k" est une constante de conicité,

"A1", "A2", "A3", "A4", "A5" sont des constantes d'ajustement
5 du coefficient de conicité en fonction de la position,

"z" est la forme de la surface,

"r" est le rayon au centre, et

"C" est le rayon de courbure.

Les épaisseurs et les diamètres sont exprimés en
10 millimètres. La conicité est une grandeur sans dimension, une
conicité de "0" désignant un cercle de révolution, une
conicité de "-1" désignant une parabole de révolution, une
conicité comprise entre "-1" et "+1" désignant une ellipse de
révolution, une conicité inférieure à -1 ou supérieure à
15 +1 désignant une hyperbole de révolution, les coefficients Ai
dans l'équation de surface permettant d'ajuster la forme
générale.

La face diffractive de la lentille L4 est déterminée au
moyen d'une formule du type :

20

$$\Phi(r) = \beta_1 (r/R_0)^2 + \beta_2 (r/R_0)^4$$

dans laquelle :

"r" est la distance par rapport au centre de la lentille d'un
25 point considéré, se trouvant à la surface de la lentille,

β_1 et β_2 sont des constantes définissant le déphasage de la
surface d'onde,

"R0" est une constante permettant de normaliser r, et

" Φ " est le déphasage introduit par la surface diffractive au
30 point considéré.

Il apparaîtra clairement à l'homme de l'art que la
combinaison de lentilles qui vient d'être décrite ne
constitue qu'un exemple de réalisation permettant de se
rapprocher de la forme rectangulaire du capteur d'image. On
35 pourra également prévoir des objectifs utilisant des
lentilles toriques ou bi-toriques de forme plus complexe, par
exemple un tore à surface asphérique. Dans une variante de
réalisation, un objectif selon l'invention peut être réalisé

au moyen d'un système optique de type indirect, c'est-à-dire utilisant des miroirs. En particulier, un miroir de surface cylindrique ou toroïdale peut être utilisé pour déformer et étaler l'image à la surface du capteur d'image.

IV - Portée de la présente invention - variantes de réalisation

On a décrit dans ce qui précède un procédé de capture d'image panoramique au moyen d'un objectif fish-eye et d'un capteur d'image numérique de forme rectangulaire, dans lequel l'objectif est conçu pour déformer l'image panoramique afin de couvrir un plus grand nombre de pixels sur le capteur d'image sans diminution du champ de prise de vue. On a également décrit un procédé d'affichage sur un écran d'un secteur d'une image panoramique obtenue selon ce procédé, comprenant une étape de correction de l'image panoramique déformée. Cette étape de correction peut comprendre la correction de l'image avant sa transformation dans un espace à trois dimensions, conduisant à l'obtention d'un disque image classique. La correction peut aussi être implicite et intervenir au moment de la projection sur l'image initiale non corrigée d'un secteur d'image à présenter sur l'écran, en faisant intervenir la fonction de répartition de l'objectif ou une fonction mathématique s'en rapprochant.

Il apparaîtra clairement à l'homme de l'art que la présente invention est susceptible de diverses variantes tant en ce qui concerne les propriétés optiques de l'objectif fish-eye utilisé ou son agencement relativement au capteur d'image, que dans les étapes de traitement ultérieur de l'image panoramique obtenue. La présente invention est également susceptible de diverses applications. Outre les applications à la photographie et à la vidéo, la présente invention est notamment applicable au domaine médical, par exemple en endoscopie, où des capteurs d'image rectangulaires sont généralement utilisés. Les angles de champ des lentilles utilisées dans ces applications sont généralement inférieurs à 180° et plutôt de l'ordre de 140°.

Variante concernant l'agencement relatif du capteur d'image et des axes X1 et X2 de l'objectif

La figure 13 représente une variante de réalisation du procédé de l'invention dans laquelle l'objectif et le capteur d'image sont agencés l'un relativement à l'autre de manière que l'axe X2 (axe de plus fort étalement) coïncide avec une diagonale du capteur d'image 16. Ce mode de réalisation permet de couvrir un plus grand nombre de pixels du capteur d'image le long de l'axe X2. L'objectif présente ici, selon l'axe X1 (axe de plus faible étalement), une fonction de répartition $F[X1]$ qui comprime l'image relativement à un objectif fish-eye classique. Ce mode de réalisation revient à donner priorité maximale à la définition de l'image selon l'axe X2, qui en pratique peut correspondre à l'axe horizontal d'une prise de vue.

15 Variante comprenant la prévision d'un objectif fish-eye non linéaire

Dans une variante avantageuse du procédé de l'invention, on prévoit un objectif qui présente en outre selon ses axes X_i des fonctions de répartition $Fd'[X_i]$ non linéaires. Pour fixer les idées, les figures 14A et 14B illustrent les propriétés d'un objectif fish-eye non linéaire à projection elliptique. La figure 14A est un graphe comprenant en ordonnées la distance relative dr d'un point image (distance relative par rapport au centre de l'image) et en abscisse l'angle de champ α du point objet correspondant. Sur ce graphe sont représentées les deux fonctions de répartition les plus significatives de l'objectif, à savoir les fonctions $Fd'[X1]$ et $Fd'[X2]$ selon les axes X1 et X2, et une fonction de répartition $Fd'[X_i]$ selon un axe quelconque X_i . Les fonctions linéaires $Fd[X1]$, $Fd[X2]$, $Fd[X_i]$ décrites plus haut en relation avec la figure 5C sont représentées en traits pointillés en tant que points de comparaison.

Pour des angles de champ inférieurs à un angle α_1 , les fonctions $Fd'[X1]$, $Fd'[X2]$, $Fd'[X_i]$ présentent chacune une pente supérieure à la pente $K1$, $K2$, K_i de la fonction linéaire correspondante $Fd[X1]$, $Fd[X2]$, $Fd[X_i]$. Cela signifie que les points image correspondant à des points objet ayant un angle de champ compris entre 0 et α_1 sont projetés sur le capteur d'image avec un taux d'étalement supérieur aux

constantes K_1 , K_2 , K_i et sont ainsi plus éloignés les uns des autres. Pour des angles de champ supérieurs à l'angle α_1 , les fonctions $Fd'[X_1]$, $Fd'[X_2]$, $Fd'[X_i]$ présentent chacune une pente inférieure à la pente K_1 , K_2 , K_i de la fonction linéaire correspondante $Fd[X_1]$, $Fd[X_2]$, $Fd[X_i]$. Cela signifie que les points image correspondant à des points objet ayant un angle de champ compris entre α_1 et $A/2$ (A étant l'angle d'ouverture de l'objectif) sont plus proches les uns des autres.

Un ellipsoïde image ID3 obtenu avec un tel objectif non linéaire est représenté en figure 14B. L'ellipsoïde image présente une zone centrale ellipsoïdale ID3-1 où l'image est dilatée, et une zone périphérique ID3-2 où l'image est comprimée. On obtient ainsi une combinaison de deux effets techniques. Le premier effet technique est l'augmentation de définition due à l'étalement de l'image le long de l'axe X_2 . Le deuxième effet technique est une augmentation supplémentaire de définition dans la zone centrale ID3-1 de l'image, au détriment de la zone comprimée ID3-2 qui est considérée comme moins importante. La zone dilatée bénéficie d'une définition élevée car elle couvre un plus grand nombre de pixels sur le capteur d'image, tandis que la zone comprimée bénéficie d'une définition plus faible.

En pratique, une divergence maximale d'au moins $\pm 10\%$ en par rapport à une fonction de répartition linéaire est nécessaire pour obtenir une dilatation d'image procurant un avantage sensible lors d'un zoom numérique. On appelle "divergence" l'écart en pourcentage entre la distance par rapport au centre d'un point image et la distance par rapport au centre qui serait obtenue pour le même point image si la fonction de répartition était linéaire. La divergence maximale est la divergence mesurée en un point où la fonction non linéaire est la plus éloignée de la fonction linéaire correspondante. Si l'on considère à titre d'exemple la courbe $Fd'[X_2]$ sur la figure 14A, on voit qu'il existe un point image p_{max} où la courbe $Fd'[X_2]$ est la plus éloignée de la courbe linéaire $Fd[X_2]$. En désignant par dr_{max} la distance relative du point p_{max} et par dr_{lin} la distance relative que

présenterait ce point par rapport au centre de l'image si la fonction de répartition était linéaire, la divergence maximale est ici égale à :

5
$$\text{DIVmax\%} = \frac{[\text{drmax} - \text{drlin}]}{[\text{drlin}]} * 100$$

En pratique, la réalisation d'un objectif présentant des fonctions de répartition non linéaires $Fd'[X1]$, $Fd'[X2]$, $Fd'[Xi]$ est à la portée de l'homme de l'art en ajoutant un
10 groupe de lentilles formant apodiseur dans un objectif selon l'invention. Les apodiseurs sont des systèmes optiques bien connus de l'homme de l'art, utilisés par exemple en tant que filtres pour couvrir l'ouverture d'un instrument optique afin de supprimer les anneaux secondaires d'une figure de
15 diffraction. Ici, l'idée de l'invention est d'utiliser un apodiseur dans un but différent, c'est-à-dire pour contrôler la répartition angulaire d'un objectif panoramique et obtenir la non-linéarité recherchée.

En pratique, un apodiseur peut être réalisé de façon
20 simple au moyen d'une ou de plusieurs lentilles asphériques combinées éventuellement avec une surface diffractive. Un tel groupe optique peut par exemple comprendre une lentille plan-concave ayant une face avant concave et asphérique, une lentille plan-convexe ayant sa face plane orientée vers
25 l'avant, un ménisque ayant une face avant concave et asphérique et une face arrière convexe diffractive.

L'obtention de plusieurs fonctions non linéaires $Fd'[X1]$, $Fd'[X2]$, $Fd'[Xi]$ à partir d'une fonction non linéaire Fd définie par l'apodiseur est assurée par un groupe
30 de lentilles du type décrit plus haut, comprenant par exemple des lentilles cylindriques.

Une autre manière permettant d'introduire un apodiseur dans un objectif du type décrit plus haut est de prévoir un système optique comprenant un miroir plan qui renvoie le
35 faisceau lumineux sur un miroir déformant de forme concave asphérique, le faisceau réfléchi par le miroir déformant étant envoyé sur le capteur d'image. Dans un tel mode de réalisation, les irrégularités de sphéricité que présente la

partie concave du miroir déterminent la fonction de répartition angulaire F_d recherchée pour l'application visée (déformation au centre, sur les bords...).

5 Généralisation du procédé de correction et de l'algorithme 2

Il doit être noté ici que les outils modernes de conception de lentilles assistée par ordinateur peuvent permettre de réaliser tout type d'objectif selon l'invention, assurant une projection d'un panorama sous la forme d'une
10 image de forme quelconque couvrant plus de pixels qu'un disque image, présentant une fonction de répartition linéaire ou non linéaire, utilisant des systèmes optiques directs ou indirects (miroirs).

Dans ces conditions, et en prévision des divers modèles
15 d'objectifs selon l'invention susceptibles d'être réalisés, il est utile de prévoir une généralisation du procédé de correction selon l'invention.

La figure 15A illustre le cas où un objectif fish-eye selon l'invention projette sur un capteur d'image une image
20 déformée ID_4 de forme quelconque qui tend à se rapprocher de la forme rectangulaire du capteur. On distingue plusieurs courbes $J(\alpha_1)$, $J(\alpha_2)$, $J(\alpha_3)$, $J(\alpha=90^\circ)$ constituées chacune par des points image correspondant à des points objet ayant le même angle de champ α_1 , α_2 , α_3 , $\alpha=90^\circ$. On distingue
25 également une courbe $G(\psi_i)$ qui représente la projection d'un ensemble de points objet se trouvant le long d'un même axe X_i d'angle ψ_i , l'angle ψ_i étant mesuré ici par rapport à l'un des deux axes de plus fort étalement X_2 , X_2' que comprend l'objectif (ces axes, non représentés, coïncident
30 sensiblement avec les deux diagonales du capteur d'image). On voit ici que la courbe $G(\psi_i)$, ou projection de l'axe X_i sur le capteur d'image, n'est pas rectiligne en raison de défauts physiques des lentilles entraînant naturellement une telle déformation. Une telle déformation ne constitue nullement un
35 obstacle à la mise en œuvre du procédé de correction selon l'invention et nécessite seulement que la pluralité de fonctions de répartition $F_d[X_i](\alpha)$ de l'objectif selon l'invention soient quantifiées lors de la conception de

l'objectif assistée par ordinateur. Une telle quantification des fonctions $Fd[Xi]$ peut prendre la forme d'une table donnant pour chaque point objet défini par des angles ψ , α la position du point image correspondant sur l'image déformée ID4. Afin d'économiser l'espace mémoire du micro-ordinateur chargé de l'affichage de l'image ID4 (sous la forme d'un secteur d'image interactif glissant tangentielllement à une portion de sphère), la table peut être échantillonnée en supprimant un certain nombre de points objets. La fonction de répartition $Fd[\psi_i](\alpha_i)$ pour chaque point objet supprimé est alors calculable par interpolation des fonctions de répartition des points objets adjacents.

En référence à la figure 15B, considérons à titre d'exemple un point $P(px, py, pz)$ qui est la projection sur une portion de sphère HS d'un point image $E(i, j)$ d'un secteur d'image à présenter sur un écran (non représenté ici). Le point $P(px, py, pz)$ présente des angles ψ et α déterminés. L'angle ψ est l'angle que présente relativement à l'axe OX un point "m" qui est la projection du point $P(px, py, pz)$ dans le plan OXY. L'angle α est l'angle par rapport à l'axe OZ que présente un segment de droite L passant par le point $P(px, py, pz)$ et par le centre O de la portion de sphère HS. Comme cela a été expliqué plus haut, le point $P(px, py, pz)$ est l'équivalent d'un point objet du panorama photographié, le centre O de la portion de sphère HS est l'équivalent du centre du panorama photographié, le segment de droite L est l'équivalent d'un rayon lumineux incident, l'axe OZ représente l'axe optique de l'objectif et l'angle α représente l'angle de champ du point objet $P(px, py, pz)$.

Considérons ensuite que les angles α et ψ sont compris entre les angles suivants :

$$\psi_i < \psi < \psi_{i+1}$$

$$\alpha_j < \alpha < \alpha_{j+1}$$

35

et que les fonctions de répartition de l'objectif ont été quantifiées pour les angles α_i , α_{i+1} , ψ_i , ψ_{i+1} , par exemple dans une table T1 décrite partiellement ci-après.

Les coordonnées (pu, pv) d'un point $P'(pu, pv)$ qui est la projection du point $P(px, py, pz)$ sur l'image déformée ID_4 , sont aisées à calculer par interpolation, par exemple une interpolation sur quatre valeurs:

5

$$pu = [(pu)_{i,j} + (pu)_{i+1,j} + (pu)_{i,j+1} + (pu)_{i+1,j+1}] / 4$$

$$pv = [(pv)_{i,j} + (pv)_{i+1,j} + (pv)_{i,j+1} + (pv)_{i+1,j+1}] / 4$$

Table T1

			ψ_i	ψ_{i+1}	..	
					.	
...						
α_j			$(pu)_{i,j} // (pv)_{i,j}$	$(pu)_{i+1,j} // (pv)_{i+1,j}$		
α_{j+1}			$(pu)_{i,j+1} // (pv)_{i,j+1}$	$(pu)_{i+1,j+1} // (pv)_{i+1,j+1}$		
...					..	
					.	

10

Ainsi, l'algorithme 2 décrit plus haut peut être généralisé en remplaçant les lignes 16 à 19 par les étapes suivantes :

15

[recherche de l'angle ψ]

Si $px > 0$ alors

$$\psi = \arccos(px / \sqrt{px^2 + py^2})$$

sinon si $px < 0$

$$\psi = -\arccos(px / \sqrt{px^2 + py^2})$$

20

sinon si $px = 0$ et $py > 0$ alors

$$\psi = \pi/2$$

sinon si $px = 0$ et $py < 0$ alors

$$\psi = -\pi/2$$

sinon

25

$$\psi = 0$$

Finsi

$$pu = L2 * Fd[\psi](\alpha)(1)$$

$$pv = L2 * Fd[\psi](\alpha)(2)$$

Dans ces étapes, $Fd[\psi](\alpha)(1)$ désigne la coordonnée "pu" d'un point $P'(pu, pv)$ correspondant à la projection sur l'image ID4 d'un point $P(px, py, pz)$ appartenant à l'hémisphère HS, le point P étant lui-même la projection d'un point $E(i, j)$ appartenant au secteur d'image à afficher (non représenté en figure 15B). De même, $Fd[\psi](\alpha)(2)$ désigne la coordonnée "pv" du point $P'(pu, pv)$.

On généralise ainsi l'algorithme 2 à tout type d'objectif au sens de l'invention. Dans le cas d'une image elliptique linéaire, la fonction $Fd[\psi](\alpha)$ peut être exprimée sous la forme mathématique suivante et ne nécessite pas l'élaboration d'une table de quantification :

$$Fd[\psi](\alpha) = [\cos(\psi) * 2 * (\pi/\alpha) * (L1/L2) ; \sin(\psi) * 2 * (\pi/\alpha)]$$

L'exemple qui vient d'être décrit montre qu'un objectif selon l'invention peut présenter plusieurs axes de plus fort étalement ($X2, X2'$). Cet exemple montre également que le ou les axes de plus fort étalement ne sont pas nécessairement perpendiculaires à l'axe $X1$ de plus faible étalement.

ANNEXE (faisant partie intégrante de la description)

Tableau 1

<p style="text-align: center;">S1 - Acquisition</p> <ul style="list-style-type: none"> - Capture d'une image panoramique au moyen d'un appareil photographique numérique ou d'une caméra vidéo numérique équipé(e) d'un objectif fish-eye selon l'invention <p>⇒ Obtention d'un ellipsoïde image (D1, D2)</p>
<p style="text-align: center;">S2 - Transfert du fichier image dans un ordinateur</p> <ul style="list-style-type: none"> - Transfert du fichier image de l'ellipsoïde image dans un micro-ordinateur, - Stockage en mémoire de masse (optionnel)
<p style="text-align: center;">S3 - Correction de l'ellipsoïde image</p> <ul style="list-style-type: none"> - Transfert des points image de l'ellipsoïde image dans un disque image virtuel de rayon D2 comprenant plus de points image qu'un disque image de rayon D1, <p>⇒ Obtention d'un disque image classique</p>
<p style="text-align: center;">S4 - Numérisation</p> <ul style="list-style-type: none"> - Transfert des points image du disque image dans un système d'axes OXYZ en coordonnées sphériques, <p>⇒ Obtention d'une image panoramique hémisphérique</p>
<p style="text-align: center;">S5 - Affichage Interactif</p> <ul style="list-style-type: none"> - Détermination des points image d'un secteur d'image à afficher, - Affichage du secteur d'image sur une fenêtre d'affichage, - Détection des actions de l'utilisateur sur un pointeur d'écran ou tout autre moyen de commande, - Détection des actions de l'utilisateur sur des touches de grossissement d'image, - Modification du secteur affiché (glissement du secteur d'image affiché à la surface de l'hémisphère et/ou rétrécissement/dilatation du secteur d'image affiché)

Tableau 2

<p style="text-align: center;">S1 - Acquisition</p> <p>- Capture d'une image panoramique au moyen d'un appareil photographique numérique ou d'une caméra vidéo numérique équipé(e) d'un objectif fish-eye selon l'invention ⇒ Obtention d'un ellipsoïde image</p>
<p style="text-align: center;">S2 - Transfert du fichier image dans un ordinateur</p> <p>- Transfert du fichier image de l'ellipsoïde image dans un micro-ordinateur, - Stockage en mémoire de masse (optionnel)</p>
<p style="text-align: center;">S3' - Affichage interactif avec correction implicite des déformations de l'image initiale</p> <p>A - Détermination de la couleur des points $E(i, j)$ d'un secteur d'image à partir des points $P'(p_u, p_v)$ de l'ellipsoïde image :</p> <ol style="list-style-type: none"> 1- Détermination des coordonnées E_x, E_y, E_z dans le repère OXYZ de chaque point $E(i, j)$ du secteur d'image, 2- Détermination des coordonnées p_x, p_y, p_z de points $P(p_x, p_y, p_z)$ correspondant aux points $E(i, j)$ projetés sur un hémisphère, 3- au moyen de la fonction de répartition F_d de l'objectif, détermination des coordonnées, dans le repère O'UV de l'ellipsoïde image, des points $P'(p_u, p_v)$ correspondants à la projection des points $P(p_x, p_y, p_z)$ sur l'ellipsoïde image, <p>B - Présentation du secteur d'image dans une fenêtre d'affichage</p> <p>C - Détection des actions de l'utilisateur sur un pointeur d'écran ou tout autre moyen de commande</p> <p>D - Détection des actions de l'utilisateur sur des touches de grossissement</p> <p>E - Modification du secteur d'image affiché (déplacement et/ou rétrécissement/grossissement du secteur d'image)</p>

Tableau 3

Surfaces	Type	Commentaire	Rayon de courbure	Epaisseur	Type de verre	Diamètre	Conicité
S11	ASPHERIQUE		-39.55	35		39.5	-4.07
S12	SPHERIQUE		-12.74	1.75	ACRYLIQUE	23	0
S21	SPHERIQUE		14.17	12.93		0.65	0
S22	SPHERIQUE		4.61	4.87	ACRYLIQUE	6.5	0
S31	ASPHERIQUE		-77.92	1.19		10	6.12
S32	SPHERIQUE		11.57	6.41	ACRYLIQUE	13	0
S41	DIFFRACTIVE		-9.82	3.75		17.1	-0.555
S42	SPHERIQUE		-12.71	4.58	ACRYLIQUE	16.5	0
S51	SPHERIQUE		-19.34	10.46		20	0
S52	ASPHERIQUE		-34.68	14.69	ACRYLIQUE	25.5	0.0858
S61	SPHERIQUE		-26.35	0.45		25.4	0
S62	SPHERIQUE		Infini	5.2	BK7	25.4	0
S71	TOROIDALE	ANAMORPHOSE	Infini	3		20	0
S72	SPHERIQUE		Infini	3.1	BK7	20	0
S81	SPHERIQUE		Infini	8		16	0
S82	TOROIDALE	ANAMORPHOSE	Infini	2	BK7	16	0

REVENDECATIONS

1. Procédé de capture d'une image panoramique numérique, comprenant une étape de projection d'un panorama (PM) sur un capteur d'image (16) au moyen d'un objectif fish-eye ayant un angle de champ constant relativement à son axe optique, le capteur d'image étant de forme rectangulaire,

caractérisé en ce que l'objectif fish-eye (15, 30) est prévu pour projeter sur le capteur d'image (16), sans diminution du champ de prise de vue, une image panoramique déformée (ID1, ID3) qui n'est pas en forme de disque et qui couvre sur le capteur d'image un nombre de pixels supérieur au nombre de pixels qui serait couvert par un disque image conventionnel (4).

2. Procédé selon la revendication 1, dans lequel l'objectif fish-eye présente une fonction ($Fd[Xi]$, $Fd'[Xi]$) de répartition de points image qui varie selon des axes (Xi) perpendiculaires à l'axe optique (OZ) de l'objectif, et qui présente un taux d'étalement de l'image minimal le long d'un premier axe ($X1$) perpendiculaire à l'axe optique, et un taux d'étalement de l'image maximal le long d'au moins un second axe ($X2$) perpendiculaire à l'axe optique, de telle sorte que l'image projetée sur le capteur d'image est dilatée selon le second axe ($X2$).

3. Procédé selon la revendication 2, dans lequel le premier ($X1$) et le second ($X2$) axes de l'objectif sont perpendiculaires et l'image (ID1) projetée par l'objectif sur le capteur d'image est de forme ellipsoïdale.

4. Procédé selon la revendication 3, dans lequel le capteur d'image (16) est agencé relativement aux premier et second axes de l'objectif de manière que le grand axe (D2) de l'image ellipsoïdale (ID1) coïncide avec une longueur utile (Ld) du capteur d'image.

5. Procédé selon la revendication 3, dans lequel le capteur d'image (16) est agencé relativement aux premier et second axes de l'objectif de manière que le grand axe (X2) de l'image ellipsoïdale coïncide avec une diagonale du capteur d'image.

6. Procédé selon l'une des revendications 2 à 5, dans lequel l'objectif présente une fonction de répartition ($Fd'[Xi]$) qui n'est pas linéaire et qui présente une divergence maximale d'au moins $\pm 10\%$ par rapport à une fonction de répartition linéaire ($Fd[Xi]$), de telle sorte que l'image projetée (ID3) présente au moins une zone sensiblement dilatée (ID3-1) et au moins une zone sensiblement comprimée (ID3-2).

15

7. Procédé selon l'une des revendications 1 à 6, dans lequel l'objectif fish-eye comprend une combinaison d'un groupe de lentilles (L1-L6) prévu pour capturer une image panoramique selon un angle de champ déterminé, et d'au moins une lentille cylindrique (L7, L8) ayant un axe de révolution perpendiculaire à l'axe optique de l'objectif.

8. Procédé d'affichage sur un écran (23) d'une image panoramique initiale (ID1) capturée conformément au procédé selon l'une des revendications 1 à 7, caractérisé en ce qu'il comprend une étape de correction (S3, S3') des déformations de l'image initiale.

9. Procédé selon la revendication 8, dans lequel l'étape de correction (S3) comprend la transformation de l'image initiale en une image numérique corrigée (ID2) en forme de disque, le diamètre de l'image corrigée étant choisi de manière que l'image corrigée comprennent un nombre de points image supérieur au nombre de pixels du capteur d'image couvert par l'image initiale.

10. Procédé selon la revendication 9, dans lequel l'image initiale (ID1) est de forme ellipsoïdale et l'image

corrigée (ID2) présente un diamètre (D3) dont la taille en nombre de pixels est au moins égale à la taille en nombre de pixels du grand axe (D2) de l'image initiale ellipsoïdale (ID1).

5

11. Procédé selon la revendication 8, comprenant une étape de projection sur l'image initiale (ID1) de points image ($E(i,j)$) d'un secteur d'image (IS) à présenter sur l'écran (23), permettant de déterminer les couleurs des points image du secteur d'image à présenter sur l'écran, l'étape de projection sur l'image initiale (ID1) des points image ($E(i,j)$) du secteur d'image (IS) étant effectuée au moyen d'une fonction de répartition (F_d) représentative des propriétés optiques de l'objectif fish-eye, de telle sorte que l'étape de correction ($S3'$) des déformations de l'image initiale est implicite dans l'étape de projection.

12. Procédé selon la revendication 11, dans lequel l'étape de projection comprend une première étape de projection des points image ($E(i,j)$) du secteur d'image (IS) sur une portion de sphère (HS), et une seconde étape de projection sur l'image initiale (ID1) des points image ($P(px,py,pz)$) projetés sur la portion de sphère.

13. Produit programme d'ordinateur enregistré sur un support (25) et chargeable dans la mémoire d'un ordinateur numérique (22), caractérisé en ce qu'il contient des codes programme exécutables par l'ordinateur, agencés pour l'exécution des étapes du procédé d'affichage selon l'une des revendications 8 à 12.

14. Objectif fish-eye ayant un angle de champ constant relativement à son axe optique et comprenant des moyens optiques (L1-L8) pour projeter l'image d'un panorama (PM) sur un capteur d'image (16), caractérisé en ce qu'il comprend des moyens optiques (L6-L7) pour projeter, sans diminution du champ de prise de vue, une image déformée (ID1, ID3) qui n'est pas en forme de disque et qui couvre sur un capteur

d'image un nombre de pixels supérieur au nombre de pixels qui serait couvert par un disque image conventionnel (4).

15. Objectif selon la revendication 14, présentant une
5 fonction ($F_d[X_i]$, $F_d'[X_i]$) de répartition de points image qui varie selon des axes (X_i) perpendiculaires à l'axe optique (OZ) de l'objectif, et qui présente un taux d'étalement de l'image minimal le long d'un premier axe (X_1) perpendiculaire à l'axe optique, et un taux d'étalement de l'image maximal le
10 long d'au moins un second axe (X_2) perpendiculaire à l'axe optique, de telle sorte qu'une image délivrée par l'objectif est dilatée selon le second axe (X_2).

16. Objectif selon la revendication 15, présentant une
15 fonction de répartition ($F_d'[X_i]$) qui n'est pas linéaire et qui présente une divergence maximale d'au moins $\pm 10\%$ par rapport à une fonction de répartition linéaire ($F_d[X_i]$), de telle sorte qu'une image (ID3) délivrée par l'objectif présente au moins une zone sensiblement dilatée (ID3-1) et au
20 moins une zone sensiblement comprimée (ID3-2).

17. Objectif selon l'une des revendications 14 à 16, comprenant une combinaison d'un groupe de lentilles (L1-L6) prévu pour capturer une image panoramique selon un angle de
25 champ déterminé, et d'au moins une lentille cylindrique (L7, L8) ayant un axe de révolution perpendiculaire à l'axe optique de l'objectif.

18. Objectif selon l'une des revendications 14 à 17, comprenant des moyens optiques formant apodiseur.
30

19. Objectif selon la revendication 18, dans lequel les moyens optiques formant apodiseur comprennent au moins une lentille asphérique.
35

20. Objectif selon l'une des revendications 14 à 19, comprenant au moins un miroir déformant.

21. Objectif selon l'une des revendications 14 à 20, caractérisé en ce qu'il est du type adaptateur panoramique et est prévu pour être placé devant un objectif non panoramique d'appareil photographique.

1/9

DESSINS PROVISOIRES

Dessins Définitifs en cours d'élaboration

100155FR (dessins provisoires)

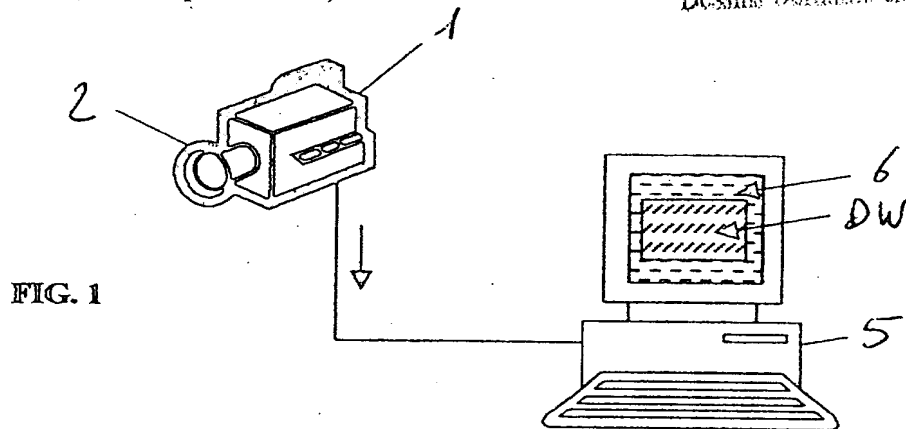


FIG. 2

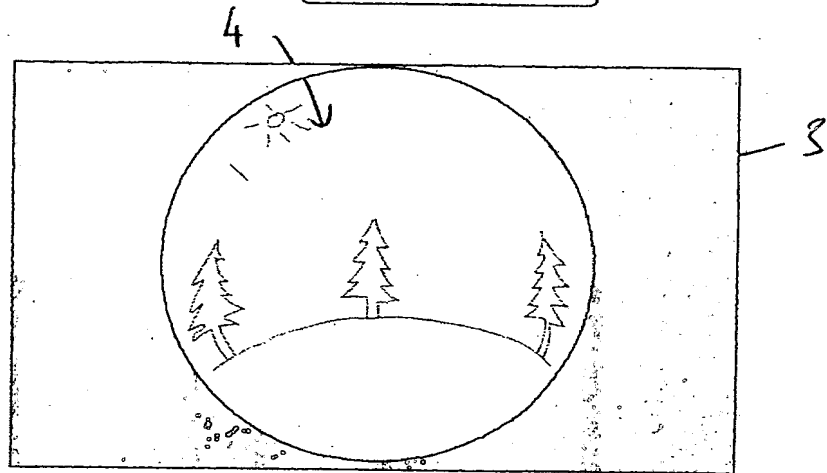
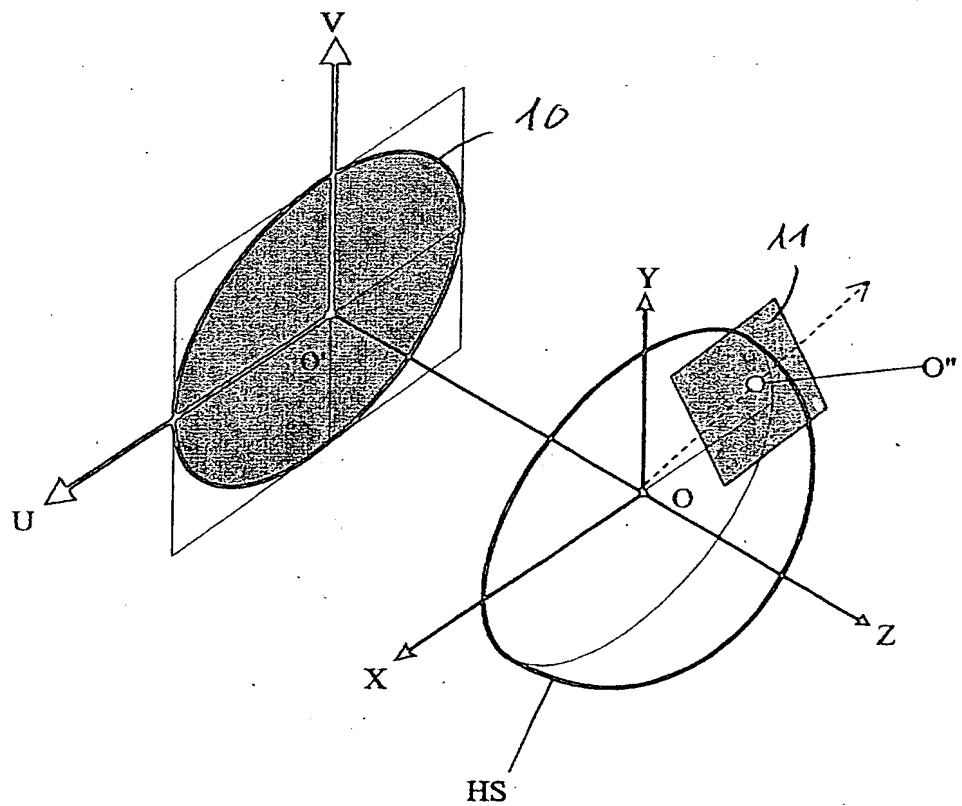


FIG. 3



1/9

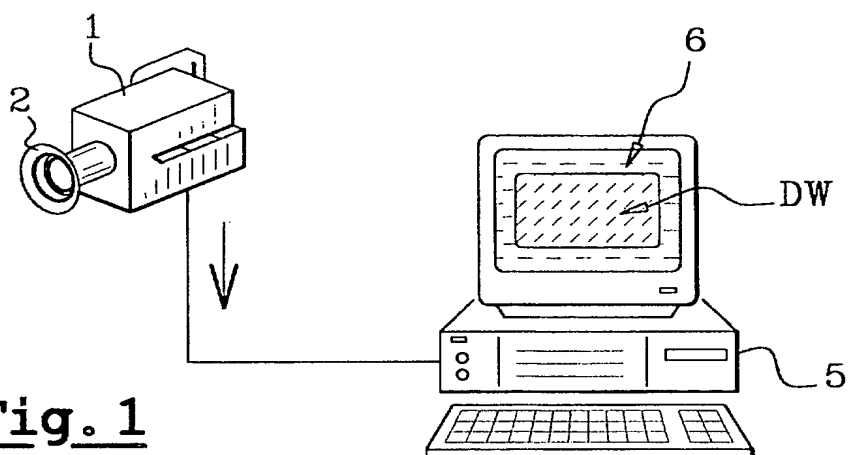


Fig. 1

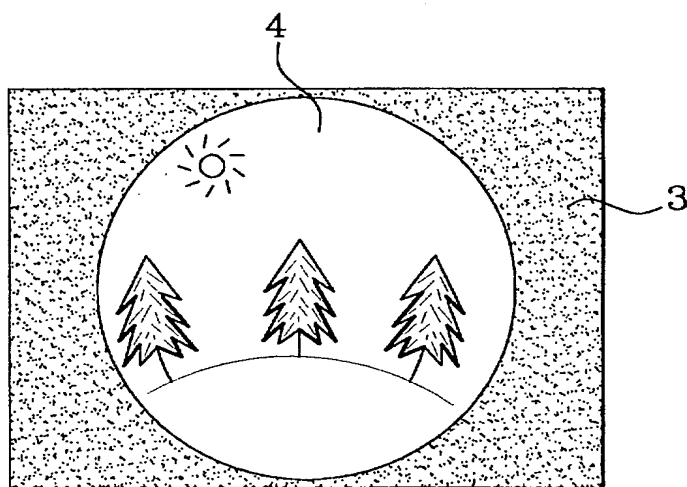


Fig. 2

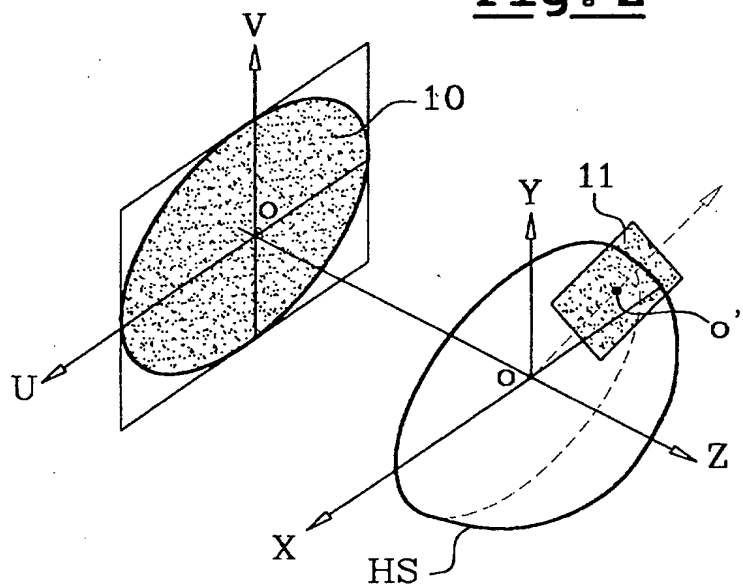


Fig. 3

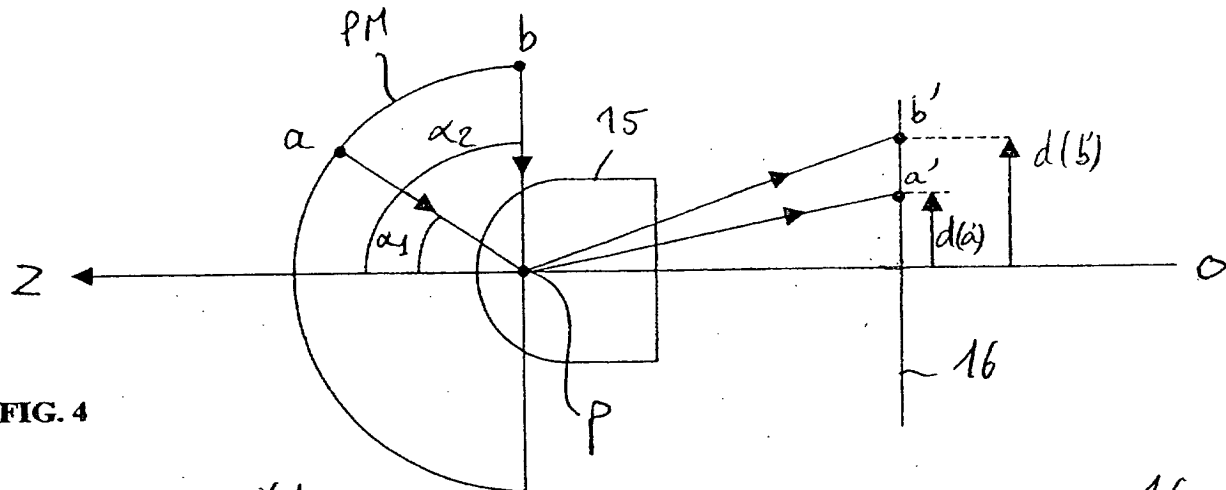


FIG. 4

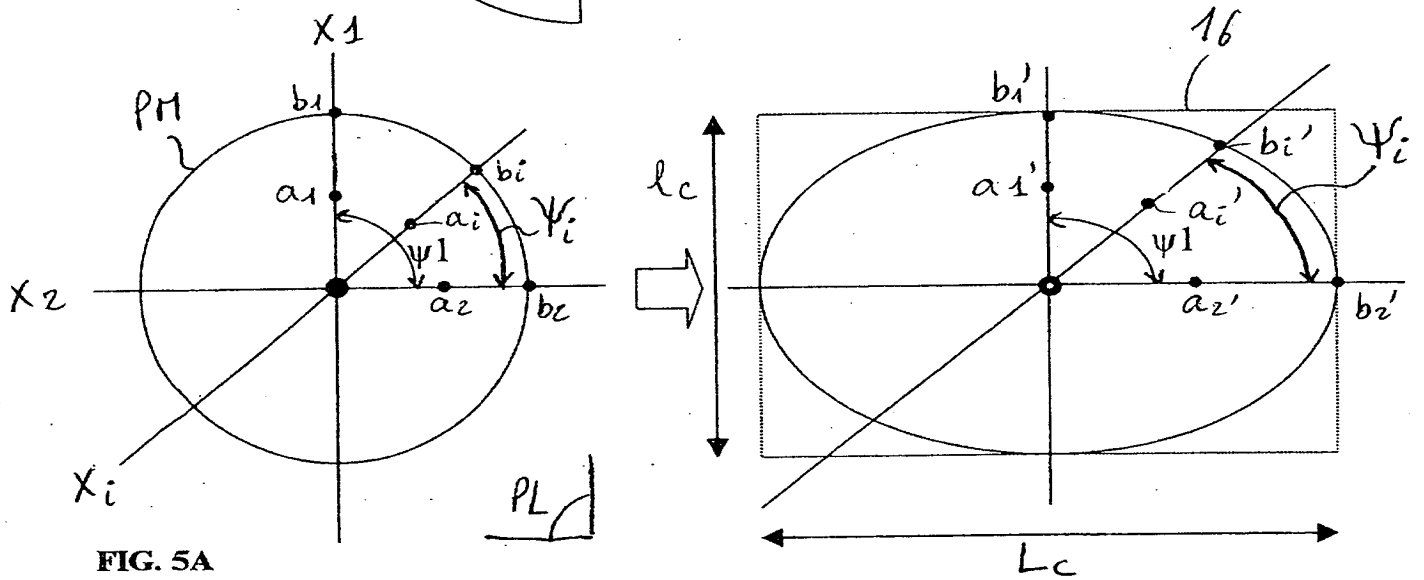
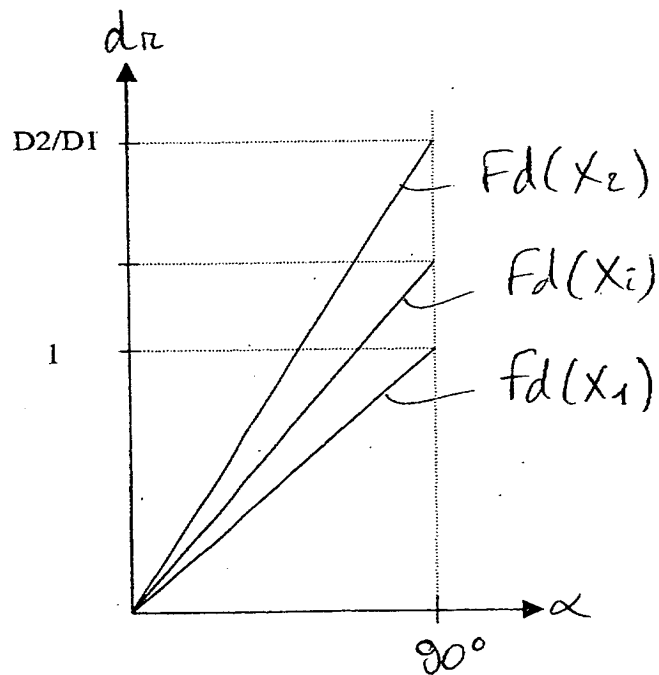


FIG. 5A

FIG. 5B

FIG. 5C



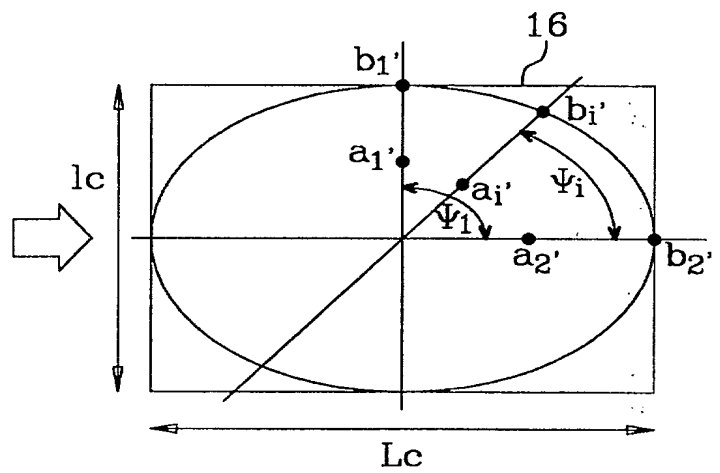
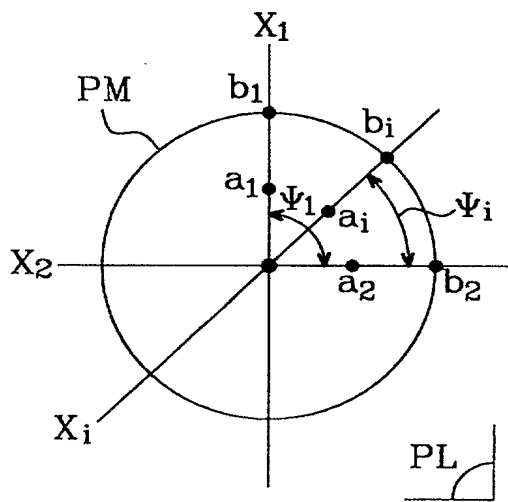
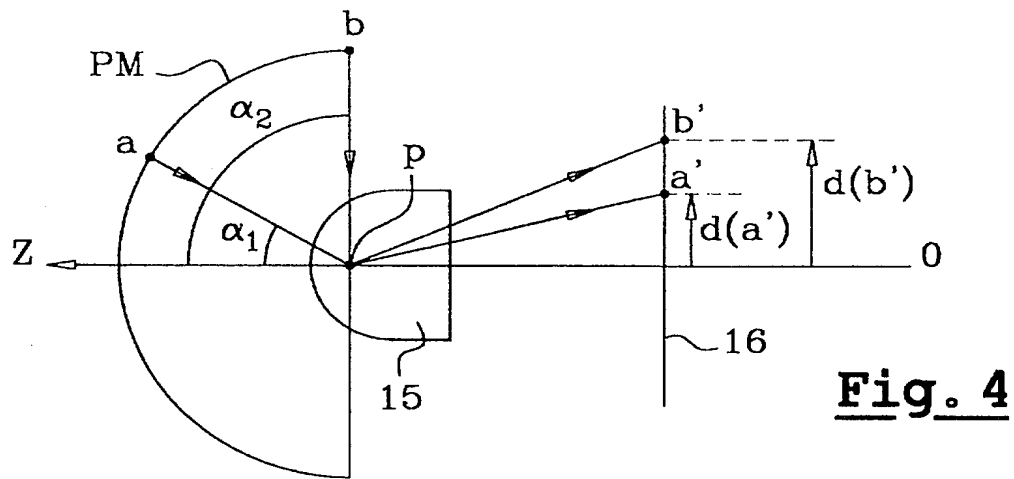
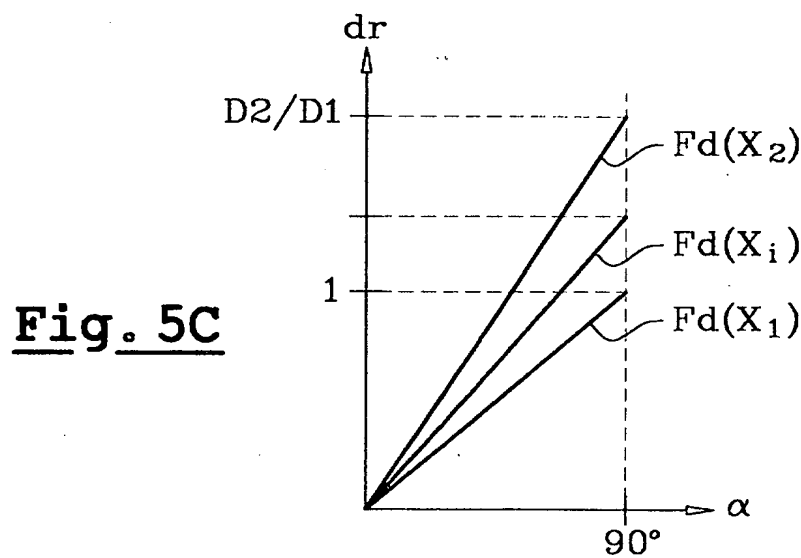
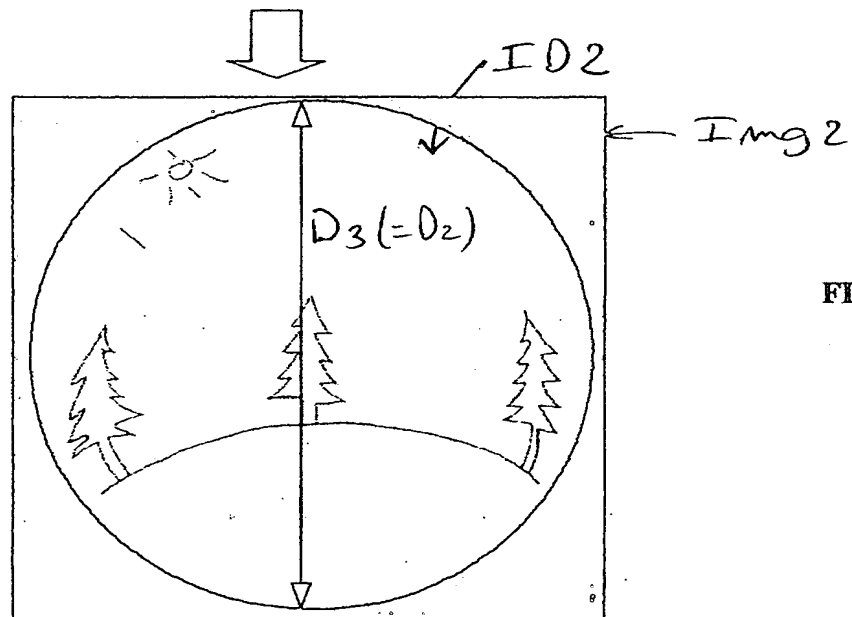
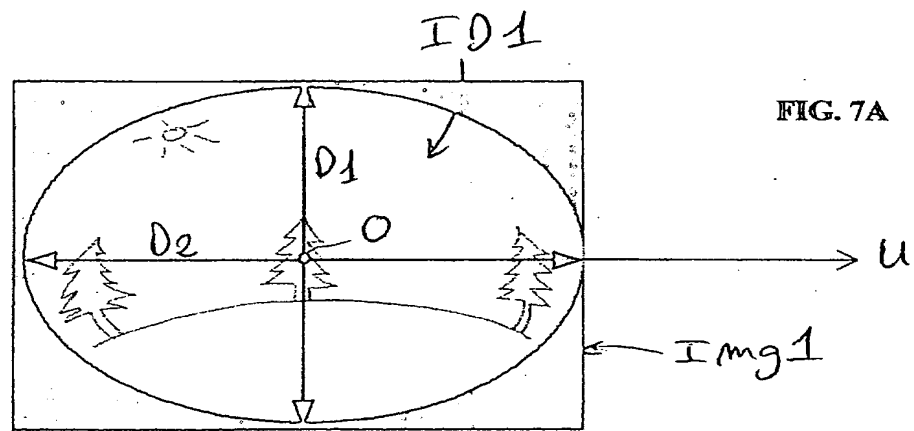
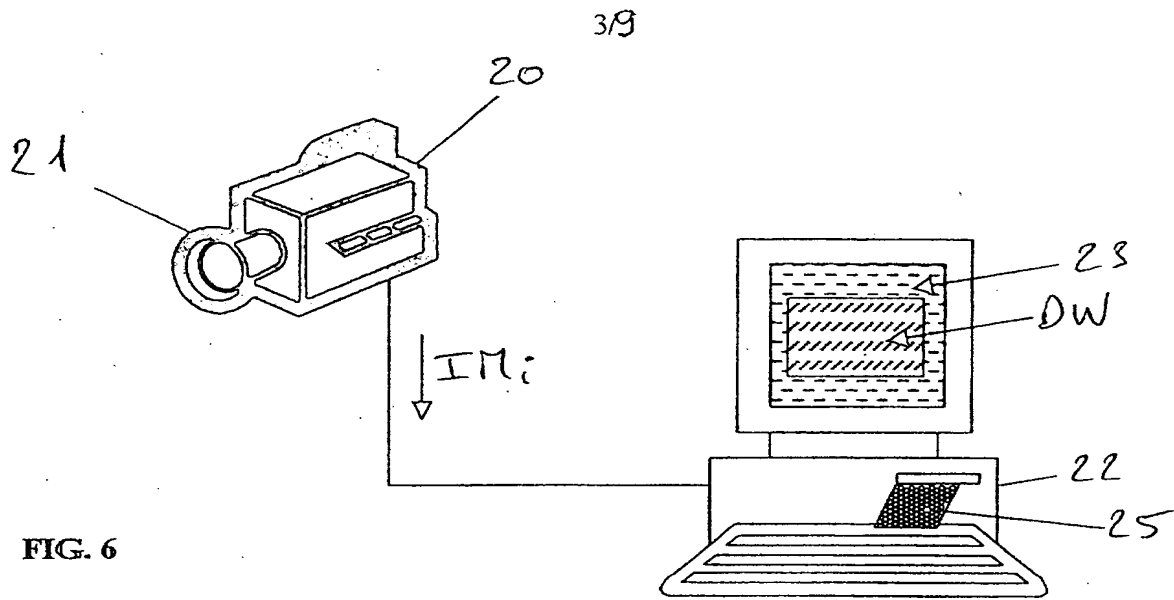


Fig. 5A

Fig. 5B





3 / 9

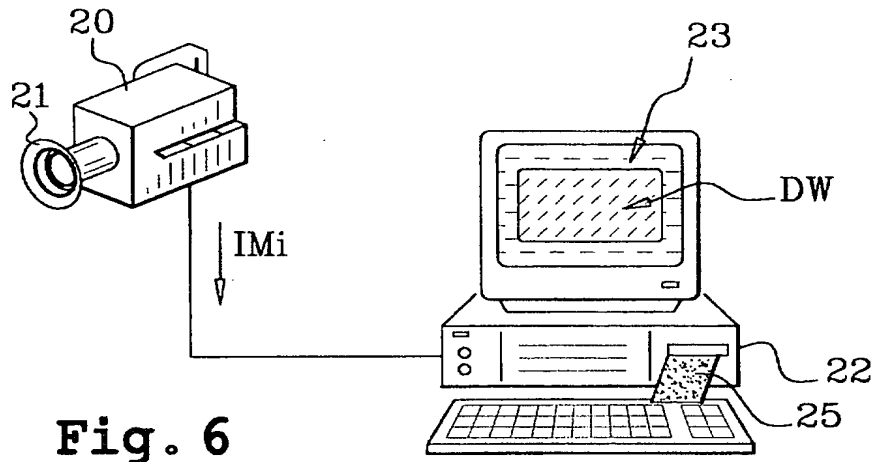


Fig. 7A

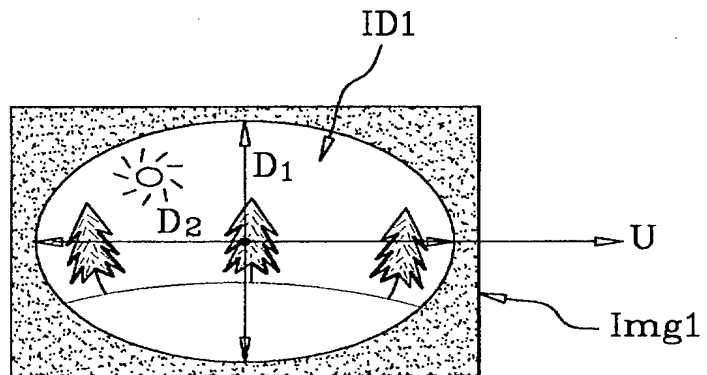


Fig. 7B

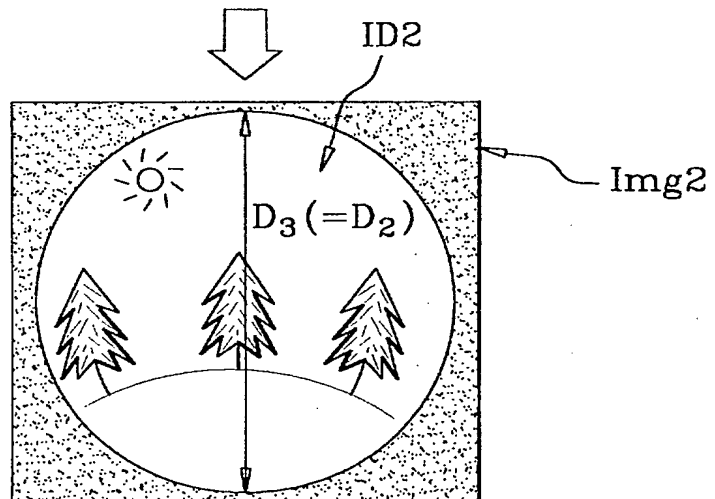


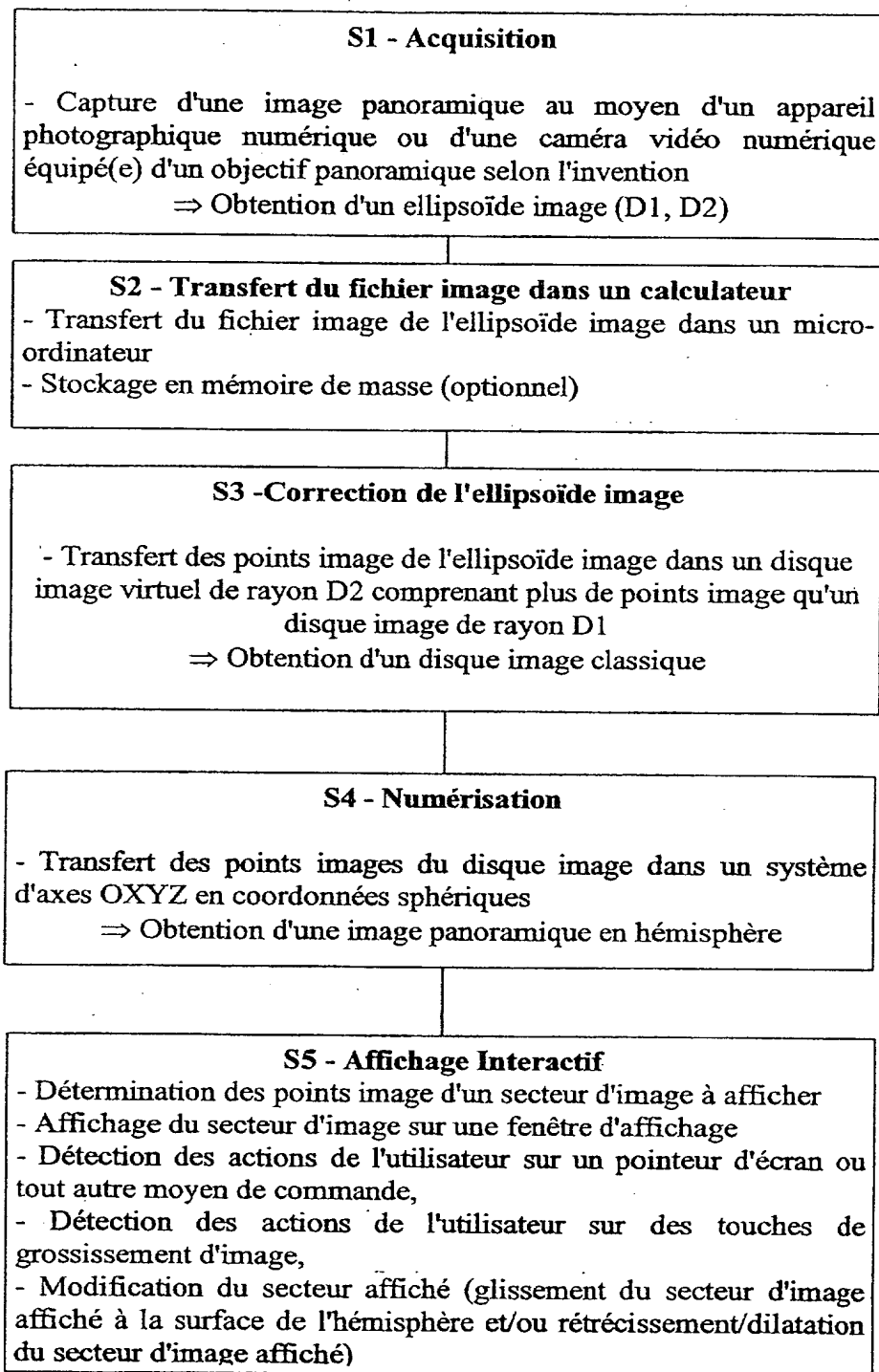
FIG. 8

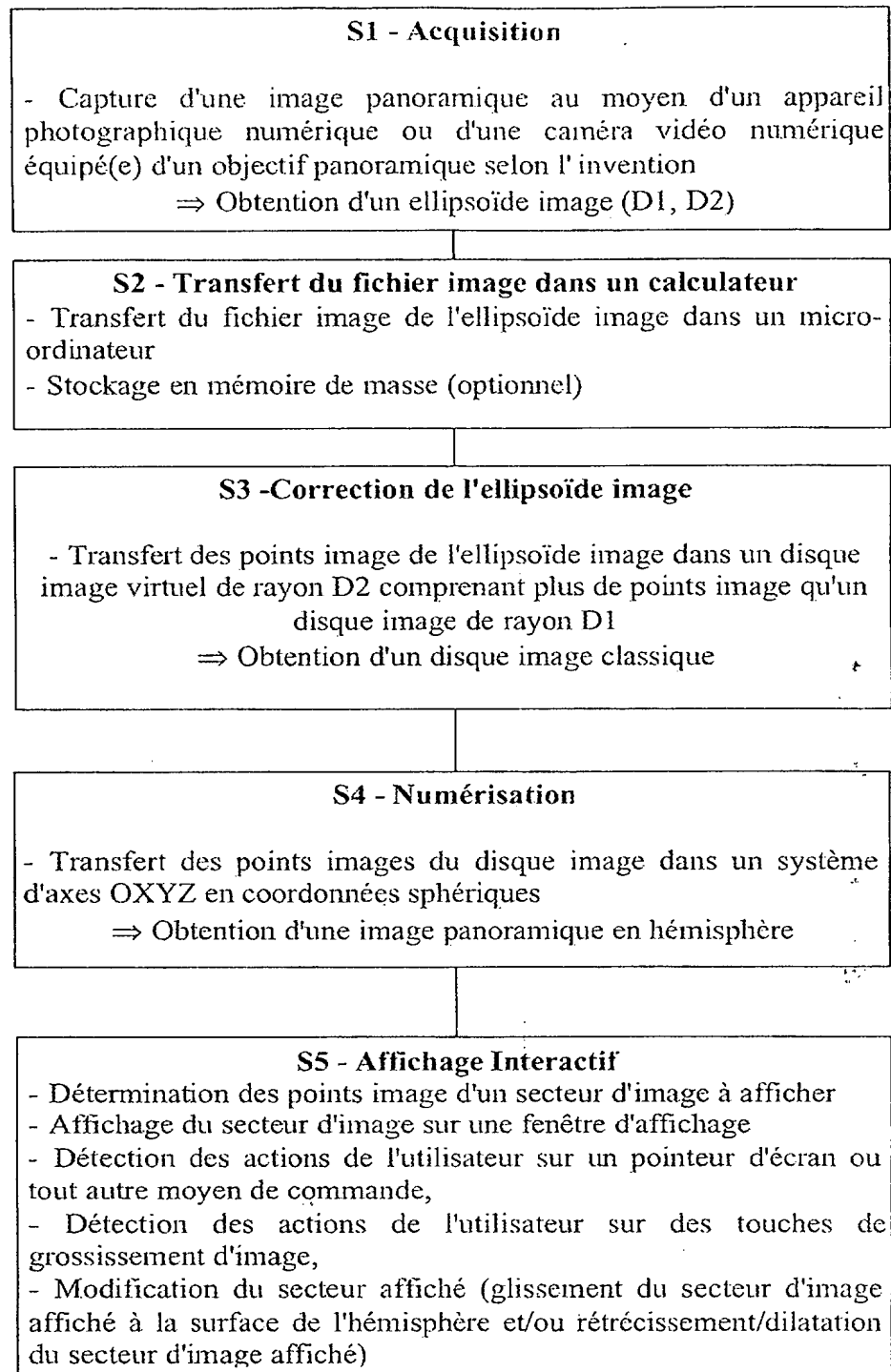
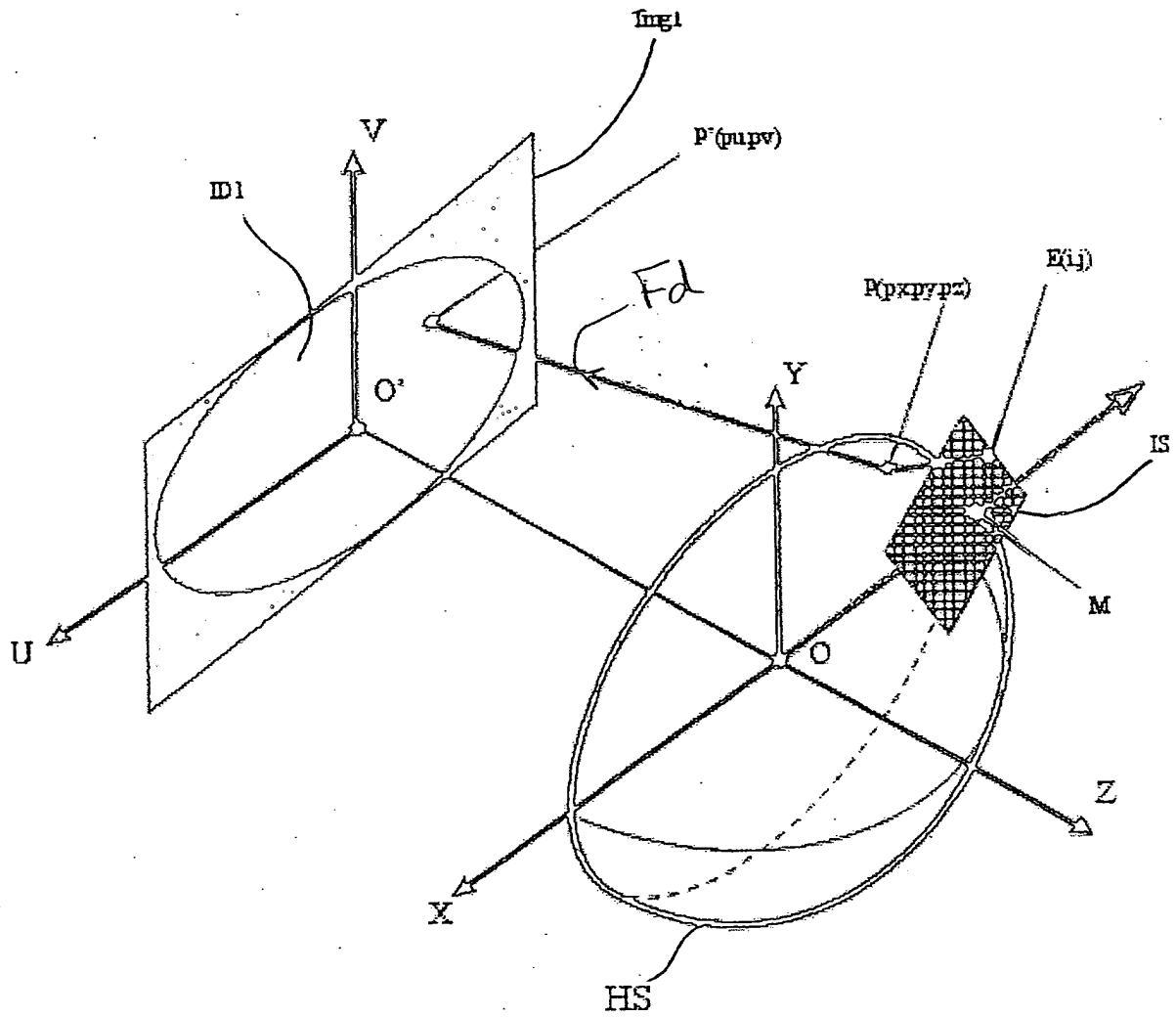
FIG. 8

FIG. 9

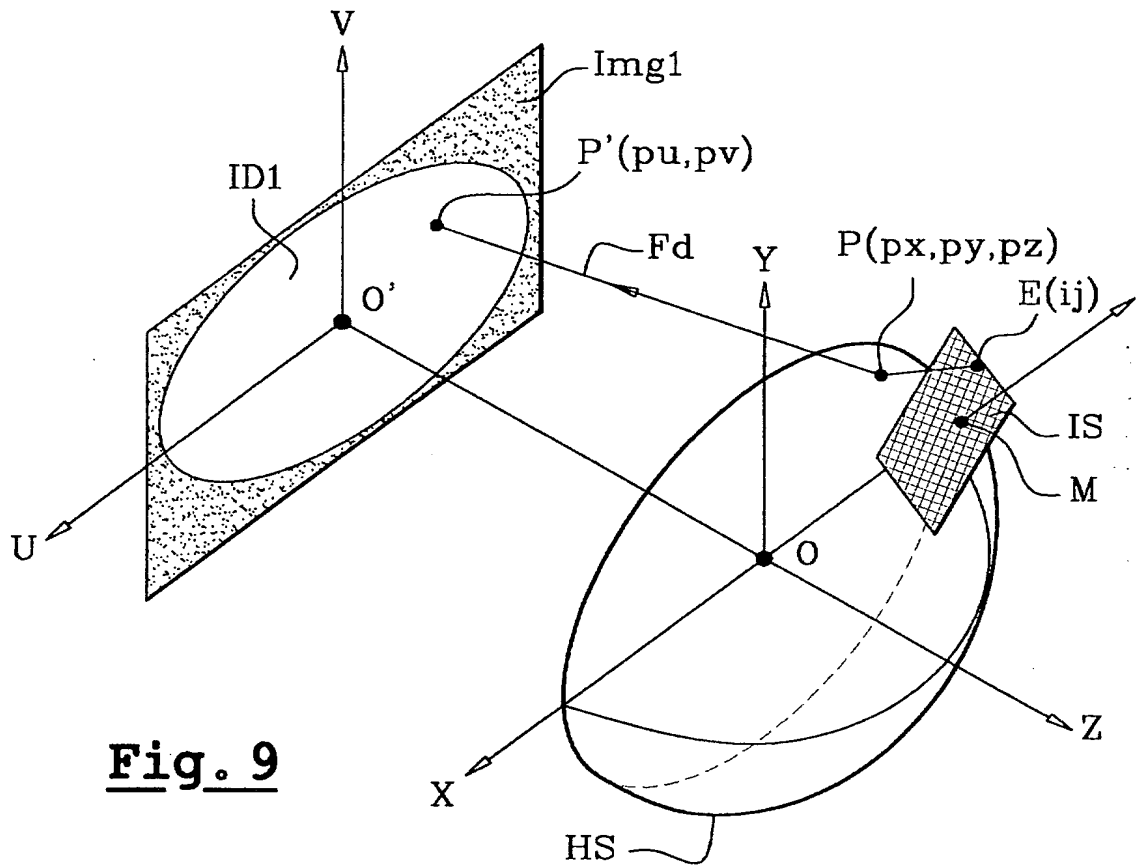


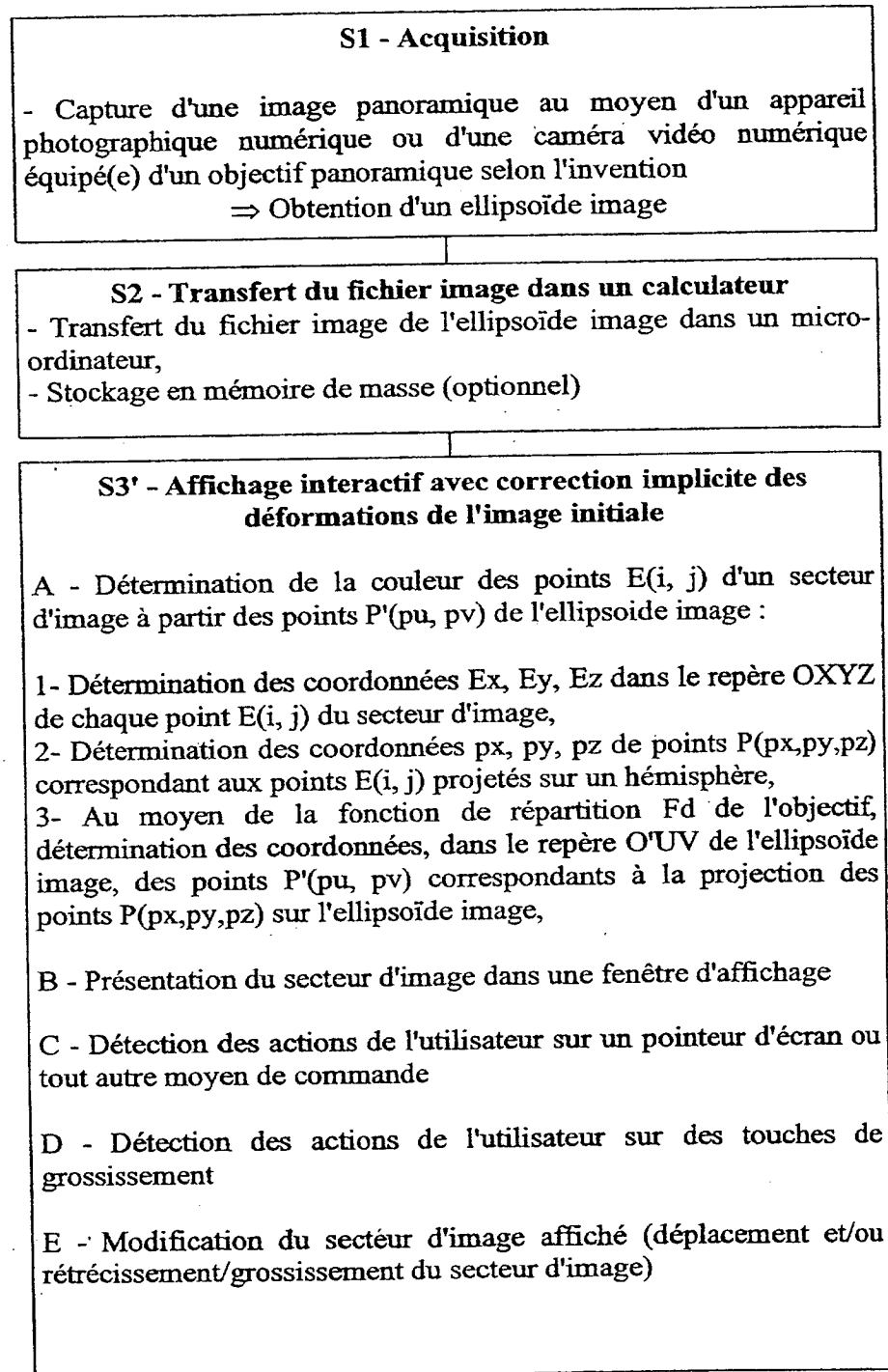
FIG. 10

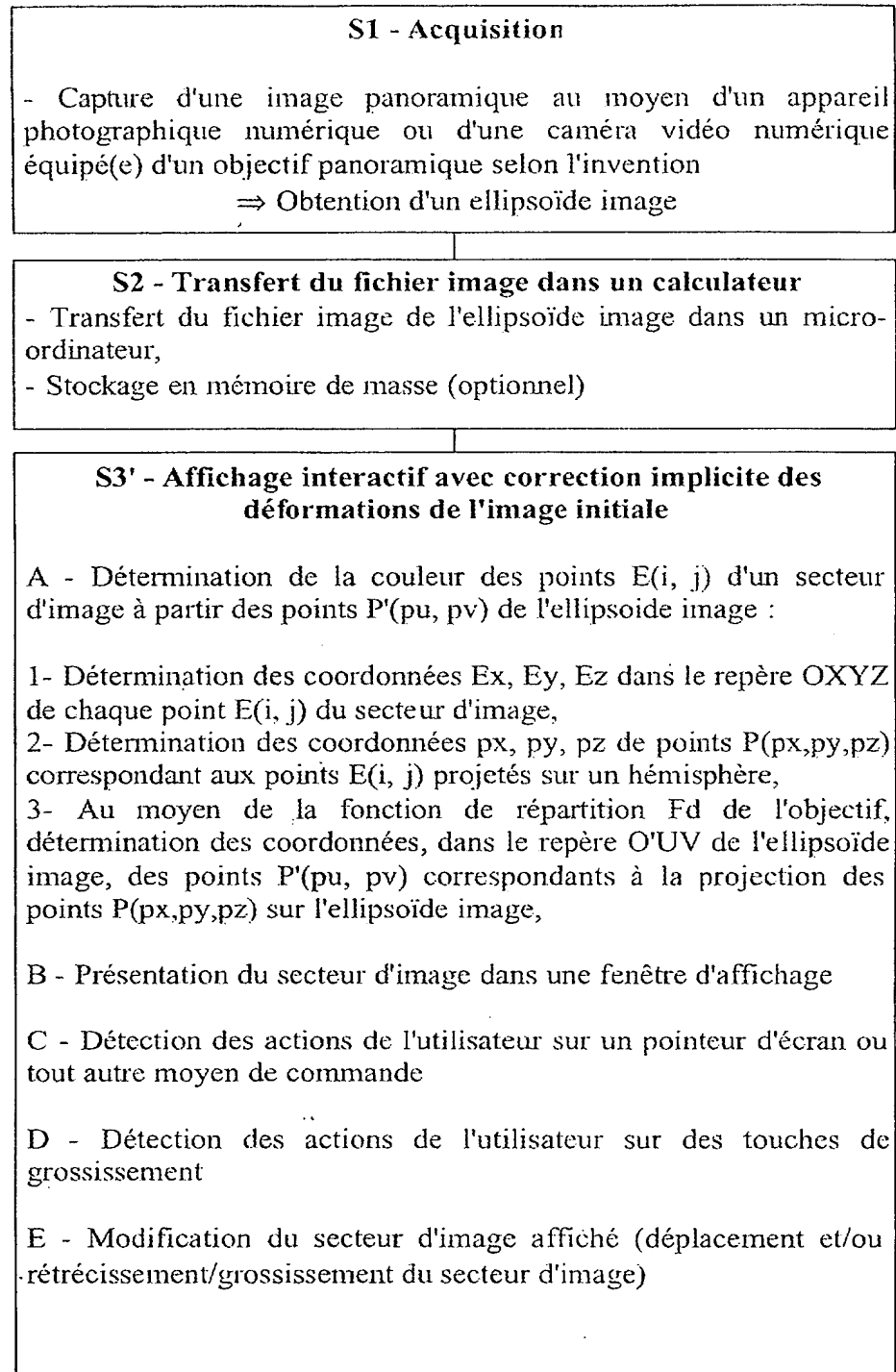
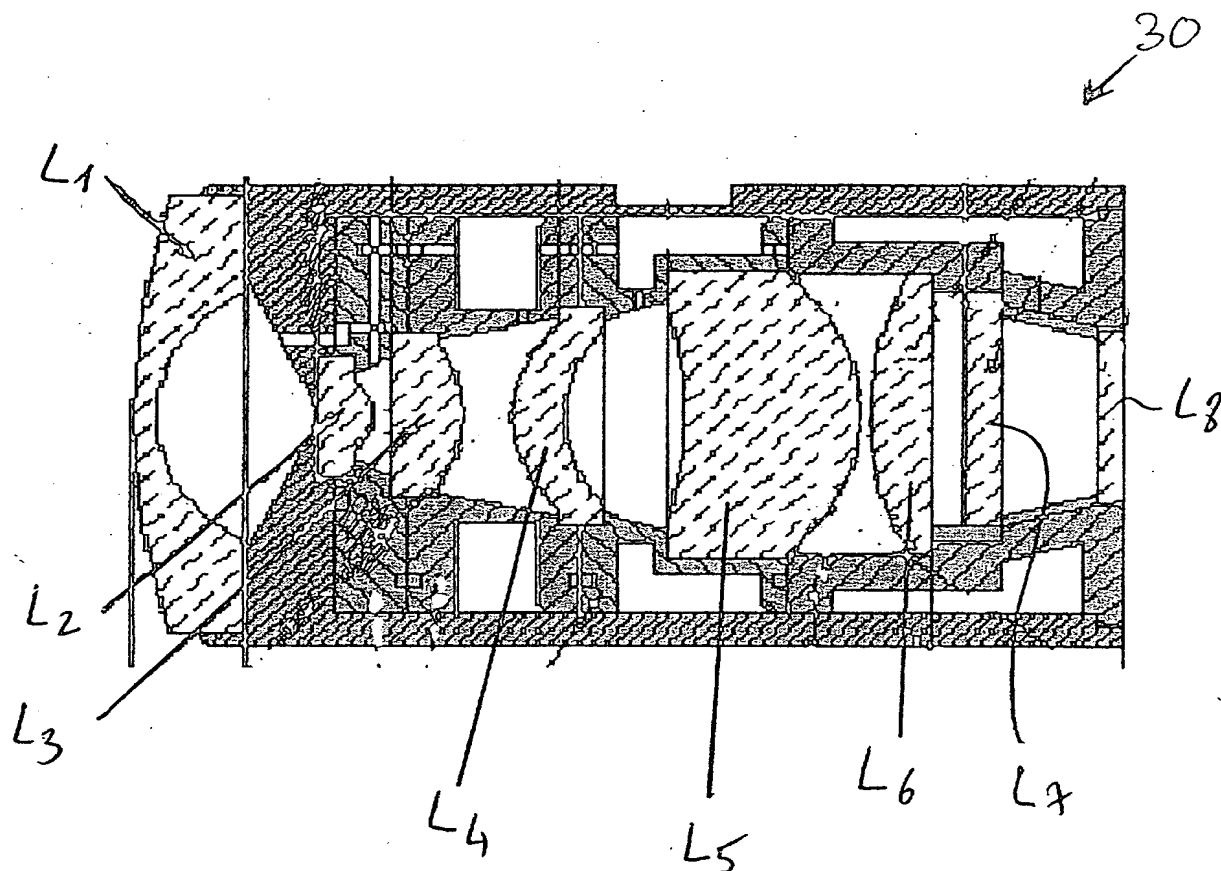
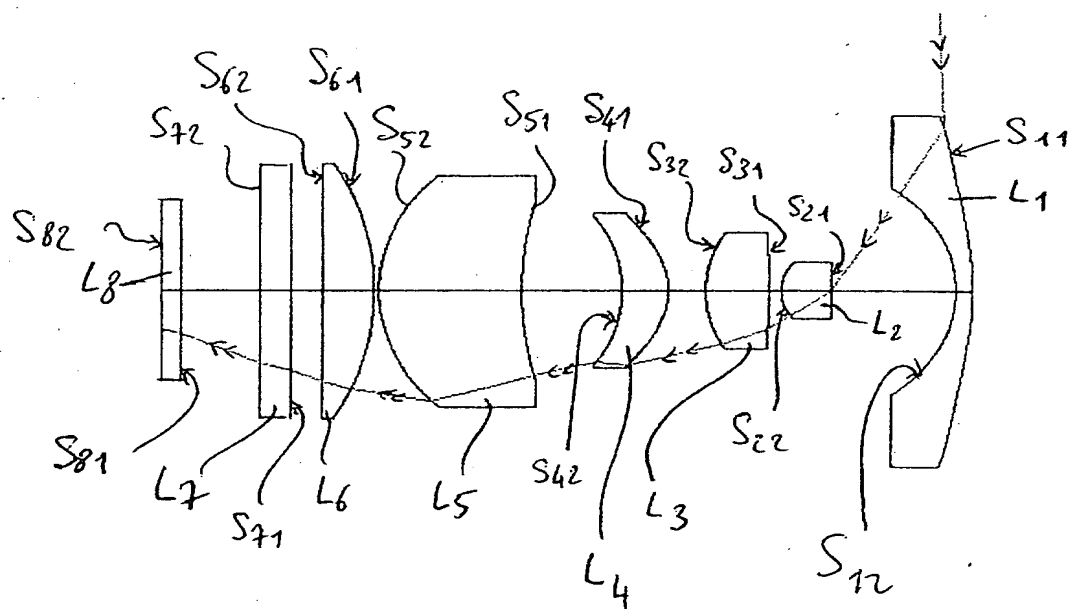
FIG. 10

FIG. 11**FIG. 12**

7/9

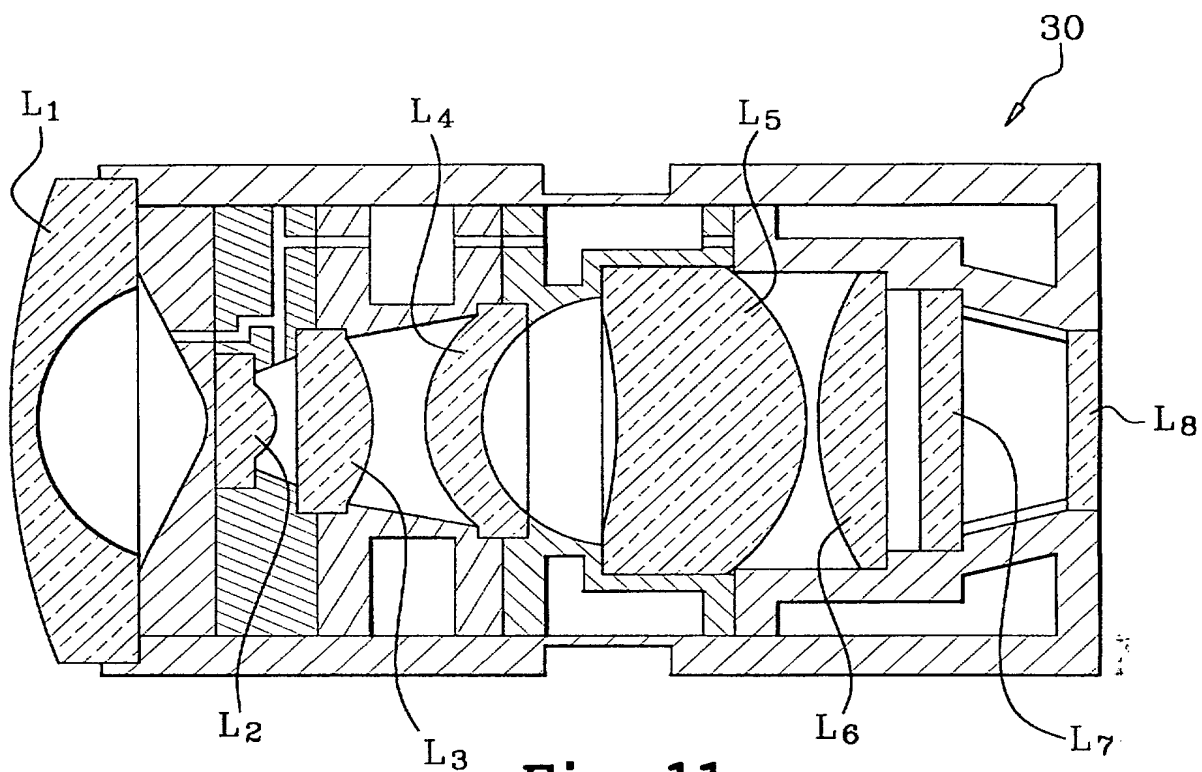


Fig. 11

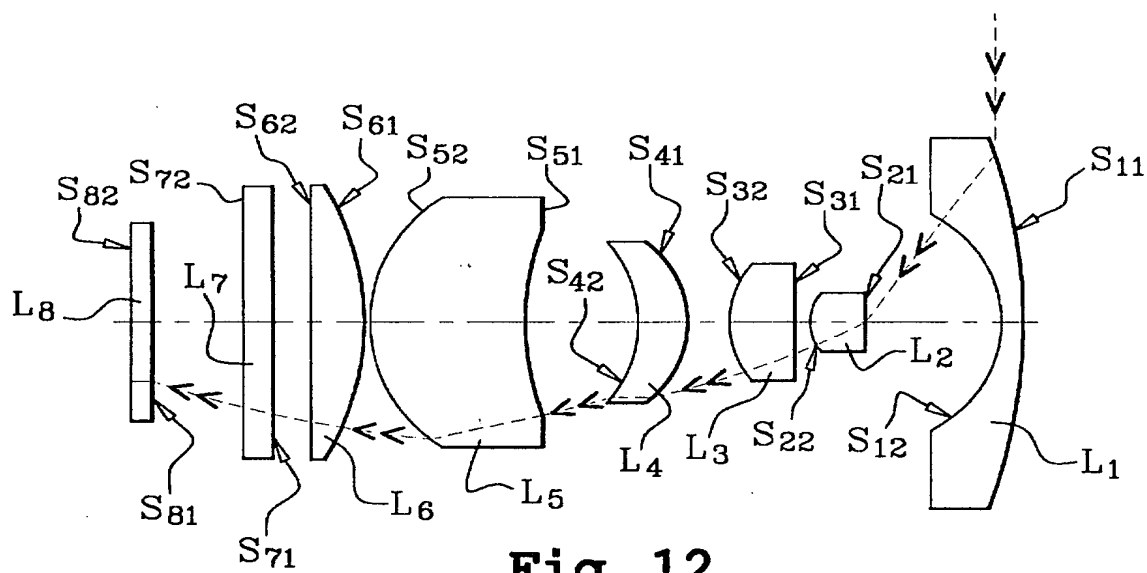


Fig. 12

FIG. 13

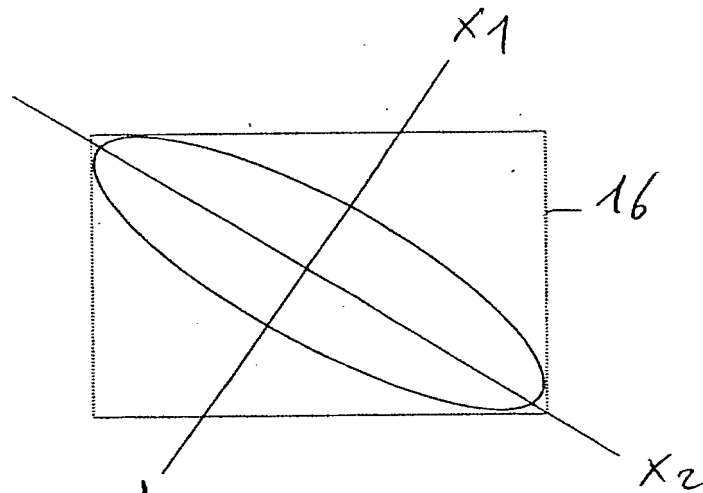


FIG. 14A

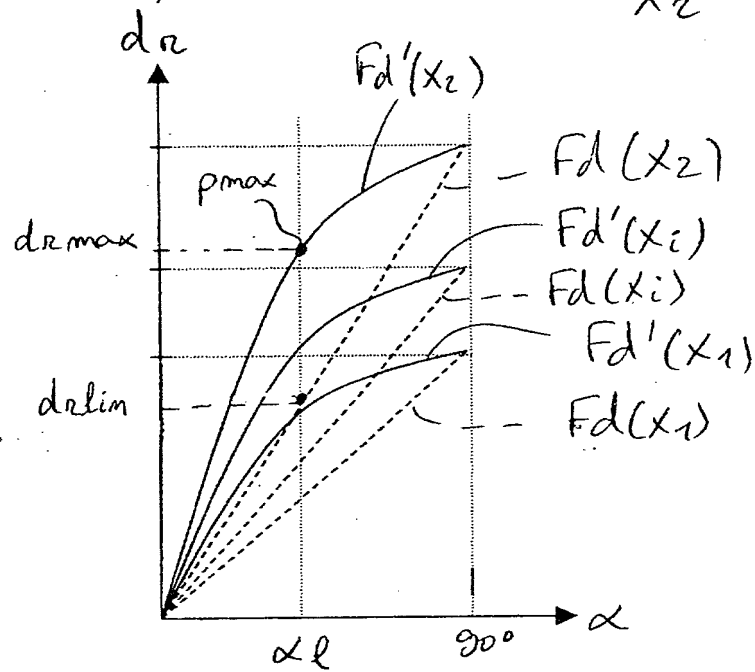
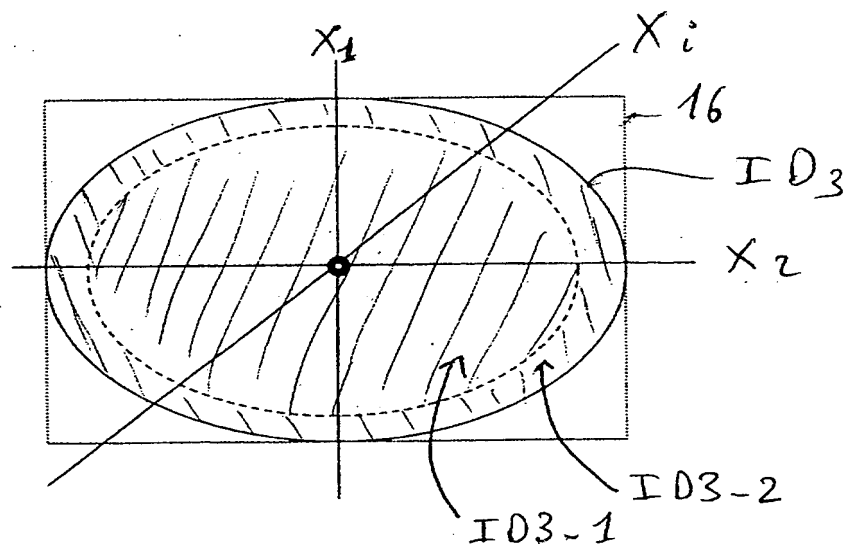


FIG. 14B



8/9

Fig. 13

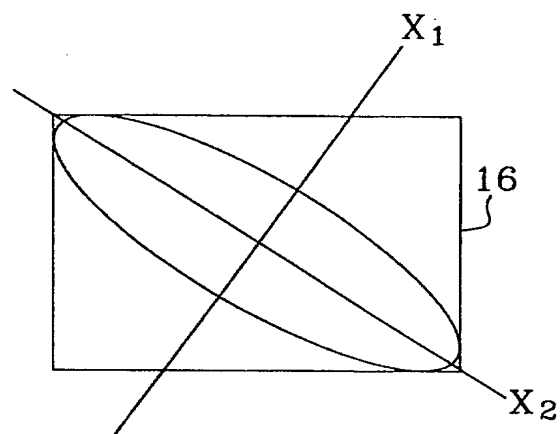


Fig. 14A

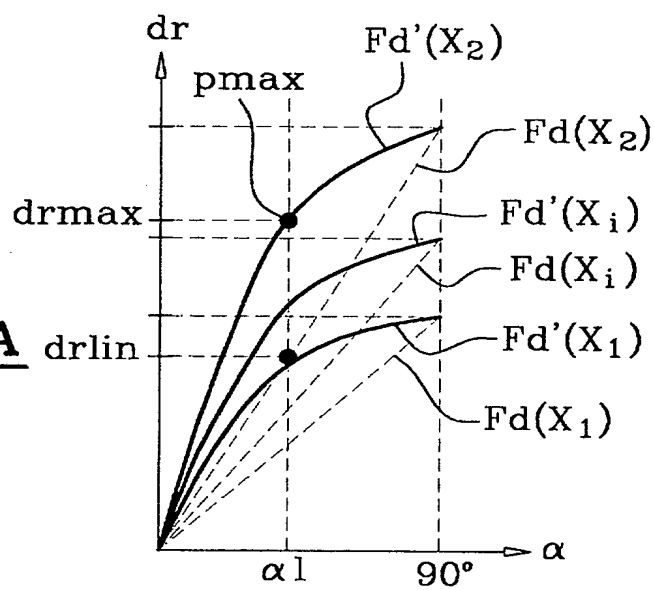
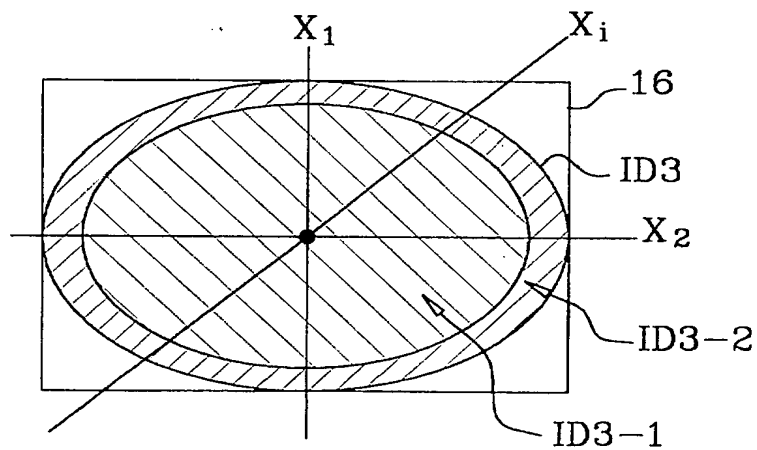
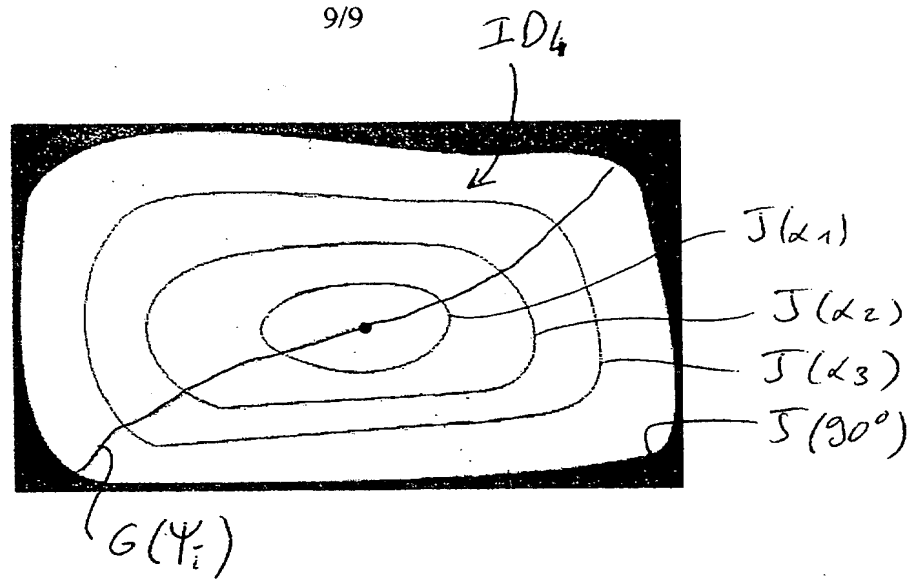
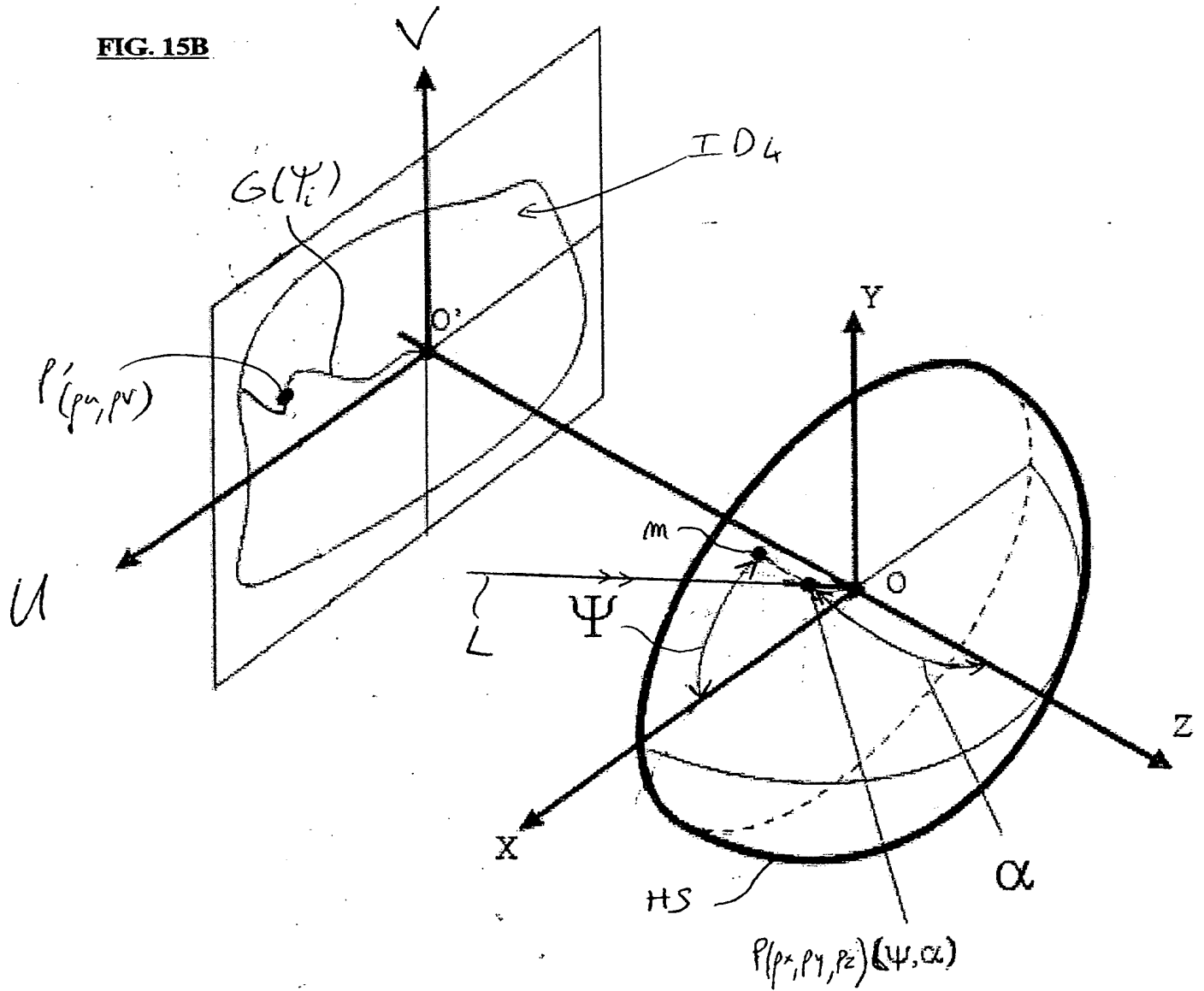


Fig. 14B

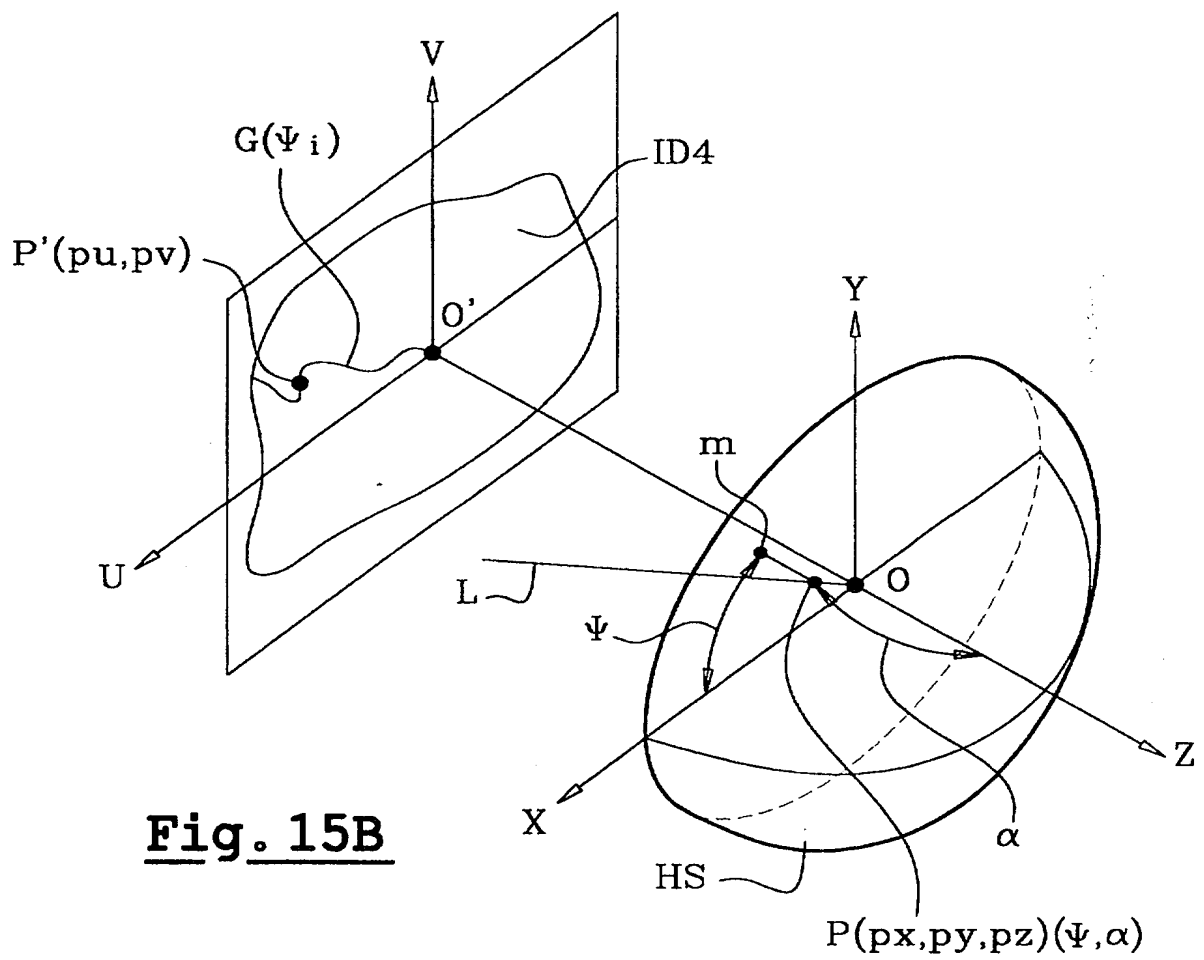
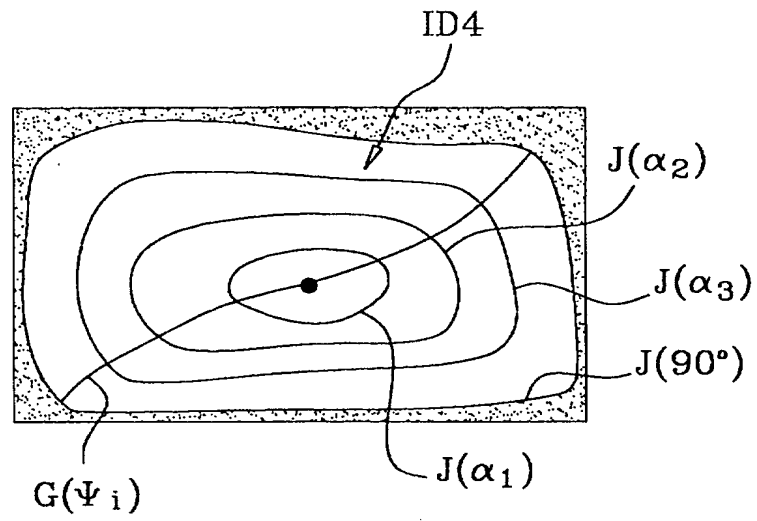


9/9

FIG. 15A**FIG. 15B**

9/9

Fig. 15A





DÉPARTEMENT DES BREVETS

26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08

Téléphone : 01 58 04 13 04 Télécopie : 01 42 93 59 30

BREVET D'INVENTION**CERTIFICAT D'UTILITÉ**

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



N° 11 235*02

DÉSIGNATION D'INVENTEUR(S) Page N° 1. / 1.

(Si le demandeur n'est pas l'inventeur ou l'unique inventeur)

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 113 W / 260899

Vos références pour ce dossier <i>(facultatif)</i>		100155 FR	
N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL		01 09735	
TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) Procédé de capture d'une image panoramique au moyen d'un capteur d'image de forme rectangulaire			
LE(S) DEMANDEUR(S) : MARCHAND André OMNIPAT 24, Place des Martyrs de la Résistance 13100 AIX EN PROVENCE			
DESIGNE(NT) EN TANT QU'INVENTEUR(S) : (Indiquez en haut à droite «Page N° 1/1» S'il y a plus de trois inventeurs, utilisez un formulaire identique et numérotez chaque page en indiquant le nombre total de pages).			
Nom		MOUSTIER	
Prénoms		Christophe	
Adresse	Rue	C/O OMNIPAT 24 Place des Martyrs de la Résistance	
	Code postal et ville	13100	AIX EN PROVENCE
Société d'appartenance <i>(facultatif)</i>			
Nom		BLANC	
Prénoms		Benjamin	
Adresse	Rue	C/O OMNIPAT 24 Place des Martyrs de la Résistance	
	Code postal et ville	13100	AIX EN PROVENCE
Société d'appartenance <i>(facultatif)</i>			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance <i>(facultatif)</i>			
DATE ET SIGNATURE(S) DU (DES) DEMANDEUR(S) OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) Aix en Provence, le 19 juillet 2001 MARCHAND André - CPI N° 95 0303 OMNIPAT			

La loi n° 78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire.
Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.